



GARDENA®



Manual do utilizador
R38Li, R40Li, R45Li, R50Li, R70Li,



R80Li PT, Português

Leia atentamente o manual do utilizador e certifique-se de que compreende o seu conteúdo antes de utilizar o produto.

ÍNDICE

1 Introdução

1.1 Memorando.....	3
1.2 Descrição do produto.....	3
1.3 Vista geral do produto	5
1.4 Símbolos no produto.....	6

2 Segurança

2.1 Definições de segurança.....	8
2.2 Instruções de segurança gerais.....	8
2.3 Instruções de segurança para funcionamento.....	9

3 Instalação

3.1 Apresentação.....	11
3.2 Preparativos.....	11
3.3 Estação de carga.....	12
3.4 Carregamento da bateria.....	14
3.5 Cabo delimitador.....	15
3.6 Ligar o fio de limite.....	19
3.7 Instalação do cabo guia.....	19
3.8 Verificar a instalação.....	21
3.9 Primeiro arranque e calibração.....	21
3.10 Testar o acoplamento à estação de carga.....	22
3.11 Painel de controlo.....	22
3.12 Estrutura do menu.....	23
3.13 Temporizador.....	23
3.14 Instalação, R70Li/R80Li.....	26
3.15 Segurança.....	28
3.16 Ajustes.....	29
3.17 Descrição geral da estrutura do menu, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li.....	31
3.18 Descrição geral da estrutura do menu, R70Li, R80Li.....	32
3.19 Exemplos de esquemas de jardins.....	33

4 Funcionamento

4.1 Interruptor principal.....	37
4.2 Início.....	37
4.3 Seleção de funcionamento.....	37
4.4 Parar.....	38
4.5 Desligue.....	38
4.6 Temporizador e Standby.....	38
4.7 Carregar uma bateria descarregada.....	39
4.8 Ajustar a altura de corte.....	39

5 Manutenção

5.1 Introdução - manutenção.....	41
5.2 Limpar o robô corta-relva.....	41
5.3 Substituir as lâminas.....	41
5.4 Bateria.....	42
5.5 Revisão durante o Inverno.....	43

6 Resolução de problemas

6.1 Introdução - resolução de problemas.....	44
6.2 Mensagens.....	44
6.3 Luz indicadora na estação de carga.....	47
6.4 Sintomas.....	48
6.5 Encontrar ruturas no fio de laço.....	49

7 Transporte, armazenamento e eliminação

7.1 Transporte.....	52
7.2 Armazenamento durante o inverno.....	52
7.3 Após o armazenamento durante o inverno.....	52
7.4 Informação ambiental.....	52
7.5 Remoção da bateria para reciclagem.....	52

8 Especificações técnicas

8.1 Especificações técnicas: R38Li, R40Li, R45Li.....	53
8.2 Especificações técnicas: R50Li, R70Li, R80Li.....	54

9 Garantia

9.1 Termos da garantia.....	56
-----------------------------	----

10 Declaração CE de conformidade

10.1 Declaração CE de conformidade.....	57
---	----

1 Introdução

1.1 Memorando

Número de série:	
Código PIN:	
Chave de registo do produto:	

A chave de registo do produto é um documento importante e deve ser guardada num local seguro. Esta chave é necessária, por exemplo, para registar o produto no website da GARDENA ou para desbloquear o robô corta-relva em caso de perda do código PIN. A chave de registo do produto é fornecida num documento separado na embalagem do produto.

Se o robô corta-relva for roubado, é importante que notifique GARDENA. Contacte o representante GARDENA local e forneça o número de série do robô corta-relva, para que possa ser registado como roubado numa base de dados internacional. Este é um passo importante na proteção contra o roubo de robô corta-relvas porque reduz o interesse na compra e venda de robô corta-relvas roubados.

O número de série do produto tem 9 dígitos e está indicado na etiqueta de tipo e na embalagem do produto.

www.gardena.com

1.2 Descrição do produto

Parabéns pela sua escolha de um produto de qualidade excepcionalmente elevada. Para obter os melhores resultados do corta-relva robótico GARDENA, é necessário conhecer o seu funcionamento. Este Manual do Utilizador contém informações importantes sobre o corta-relva robótico, a forma como deve ser instalado e como utilizá-lo. Para completar as informações contidas neste manual do utilizador, estão disponíveis vídeos informativos com instruções no website da GARDENA, em www.gardena.com.

Esteja consciente de que o operador é responsável por acidentes e situações que possam representar perigo de danos pessoais ou materiais a terceiros.

A GARDENA tem uma política de desenvolvimento contínuo dos seus produtos e reserva-se o direito de introduzir modificações no seu design, aspeto e funcionamento, sem aviso prévio.

1.2.1 Capacidade

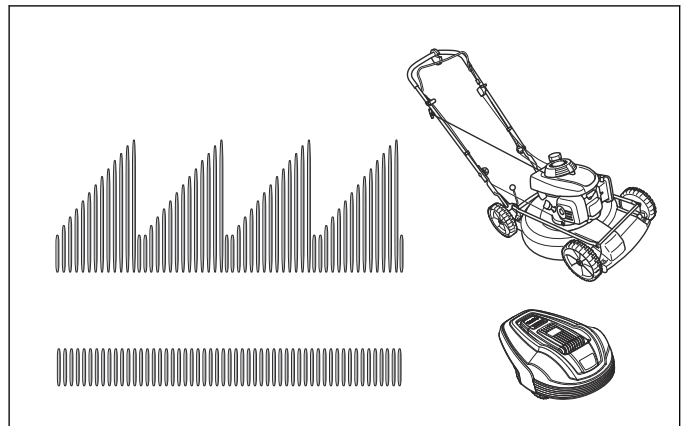
Recomendamos a utilização do corta-relva robótico para tamanhos de relva até à capacidade máxima indicada na secção *Especificações técnicas na página 53*.

O tamanho da área que o robô corta-relva consegue manter cortada depende principalmente da condição das lâminas e do tipo, do crescimento e da humidade da relva. A forma do jardim também é importante. Se o jardim for constituído principalmente por áreas de relvado abertas, o robô corta-relva consegue cortar mais por hora do que se o jardim for composto por vários relvados pequenos, separados por árvores, canteiros de flores e passagens.

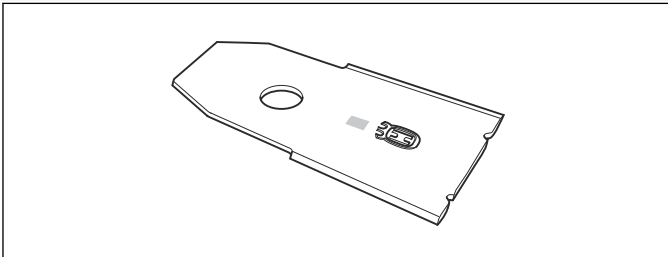
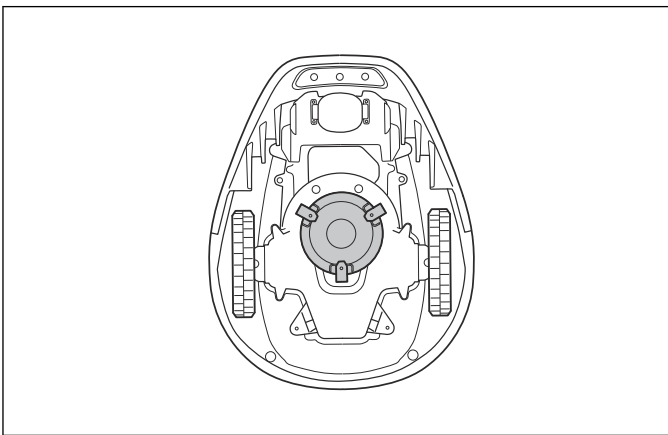
Um robô corta-relva totalmente carregado corta durante 60 a 80 minutos dependendo do estado da bateria e da relva. Em seguida, o corta-relva robótico fica a carregar durante 50 a 60 minutos. O tempo de carregamento pode variar, dependendo de fatores, como a temperatura ambiente.

1.2.2 Técnica de corte

O sistema do robô corta-relva é baseado num princípio eficiente e economizador de energia. Ao contrário de muitos corta-relvas normais, o robô corta-relva corta a relva em vez de a arrancar. Esta técnica de corte frequente melhora a qualidade da relva. Não é necessária qualquer recolha de relva e os pequenos pedaços de relva cortada reduzem a necessidade de fertilizantes. Além disso, é um corta-relva sem emissões e conveniente e o seu relvado parecerá sempre bem tratado.



Recomendamos que deixe o robô corta-relva cortar a relva sobretudo em tempo seco, para obter o melhor resultado possível. O robô corta-relva também pode cortar à chuva; no entanto, a relva molhada cola-se facilmente ao robô corta-relva e o risco de escorregar em declives íngremes é maior.



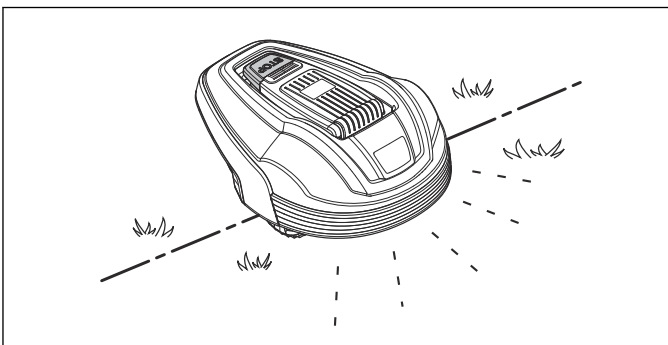
As lâminas devem estar em boas condições para obter o melhor resultado de corte. Para manter as lâminas afiadas durante o máximo tempo possível, é importante manter o relvado livre de ramos, pedras pequenas e outros objetos.

Substitua as lâminas regularmente para obter o melhor resultado de corte. Consulte o capítulo *Substituir as lâminas na página 41*.

1.2.3 Método de trabalho

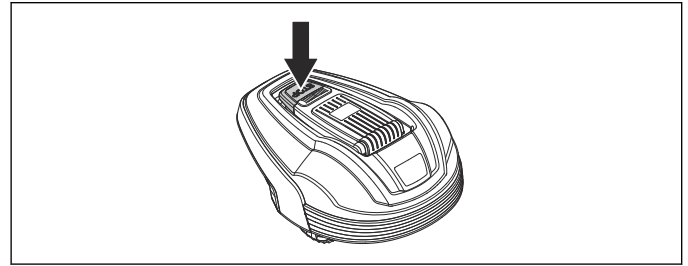
O cortador robótico corta a relva automaticamente. O aparelho alterna continuamente entre corte e carregamento.

Quando o corpo do robô cortador embate contra um obstáculo ou se aproxima de um cabo delimitador, faz marcha-atrás e escolhe uma nova direção. Os sensores na parte da frente e na parte de trás detetam quando o cortador robótico se aproxima do cabo delimitador. A parte da frente do robô cortador passa sempre pelo cabo delimitador a uma distância específica antes de o robô voltar para trás. Se necessário, a distância pode ser alterada para se adaptar à instalação.



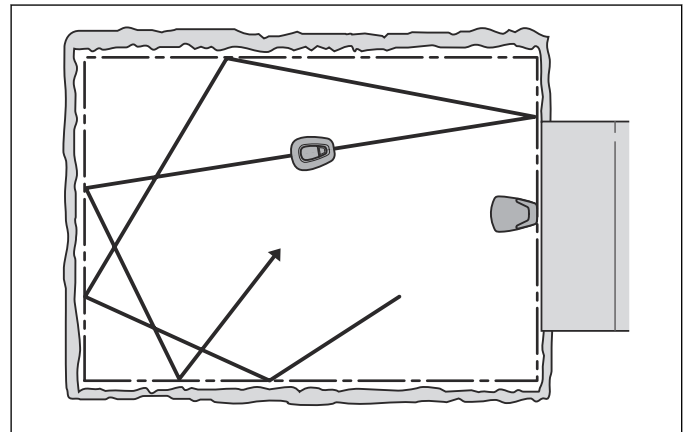
O botão **STOP** na parte superior do robô cortador é utilizado principalmente para parar o robô cortador quando este se encontra em funcionamento. Quando o botão **STOP** é premido, abre-se uma cobertura, por trás da qual se encontra um painel de controlo. No painel de controlo pode gerir todas as configurações do robô

cortador. O botão **STOP** mantém-se premido até que a cobertura seja novamente fechada. Isto, juntamente com o botão **START**, funciona como inibidor de arranque.



1.2.4 Padrão de movimento

O padrão de movimento do robô cortador é aleatório, o que significa que um padrão de movimento nunca é repetido. Com este sistema de corte, a relva é cortada uniformemente, sem linhas de corte do robô cortador.

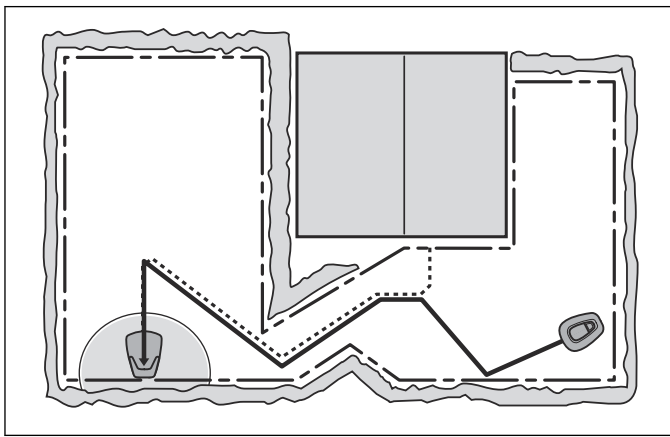


1.2.5 Método de procura

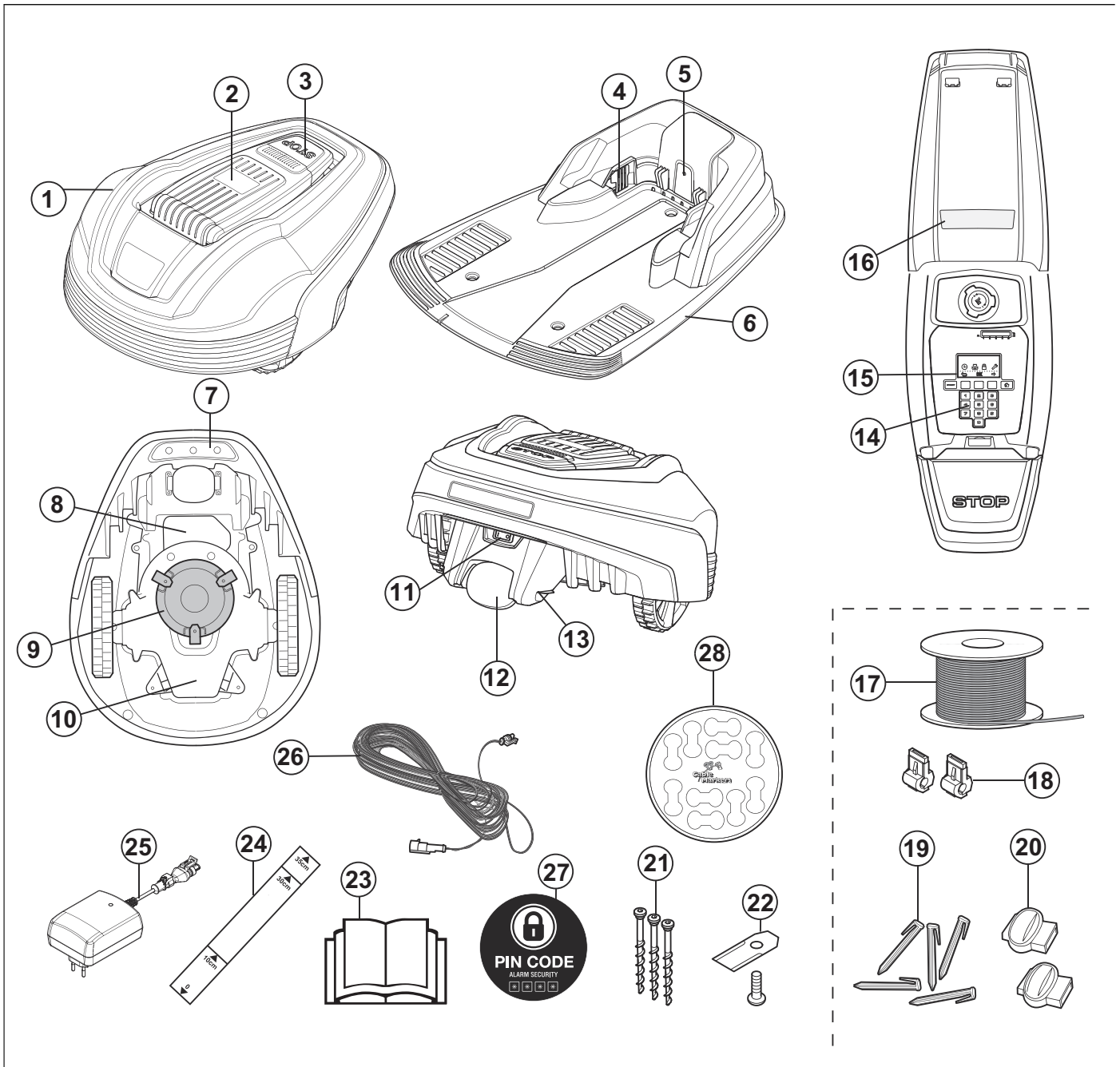
O fio de guia é um fio que é colocado desde a estação de carga até, por exemplo, a uma parte afastada da área de trabalho ou através de uma passagem estreita. Está ligado ao cabo delimitador e permite ao robô cortador encontrar uma estação de carga mais fácil e rapidamente. Para mais informações, consulte *Instalação do cabo guia na página 19*.

O cortador robótico começa a procurar a estação de carga quando a carga da bateria fica demasiado fraca. O cortador robótico não corta a relva quando está à procura da estação de carga.

Quando o cortador robótico procura a estação de carga, procura primeiro o fio de guia de forma irregular. Em seguida, segue o fio de guia até à estação de carga, dá meia volta em frente à estação e entra na mesma de marcha-atrás.



1.3 Vista geral do produto



Os números na figura representam:

- | | |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> 1. Corpo 2. Cobertura do visor, do teclado e da regulação da altura de corte 3. Botão STOP | <ul style="list-style-type: none"> 4. Faixas de contacto 5. LED para verificação do funcionamento da estação de carga, do cabo delimitador e do cabo guia 6. Estação de carga 7. Pega de transporte |
|--|---|

8. Cobertura da bateria
9. Disco da lâmina
10. Caixa do chassi com o sistema elétrico, a bateria e os motores
11. Interruptor principal
12. Roda traseira
13. Faixa de carga
14. Teclado
15. Visor
16. Placa de tipo
17. Fio de laço para o laço de limite e o cabo guia
18. Conector para ligar o cabo delimitador à estação de carga
19. Cavilhas de fixação
20. Acoplador para o fio de laço
21. Parafusos para fixar a estação de carga
22. Lâminas extra
23. Manual do Utilizador e Guia de referência rápida
24. Instrumento de medição para ajudar a instalar o cabo delimitador (o instrumento de medição é desprendido da caixa)
25. Transformador (a aparência do transformador pode variar dependendo do mercado)
26. Cabo de baixa tensão
27. Autocolante de alarme
28. Marcadores de cabos

1.4 Símbolos no produto

Estes símbolos podem ser encontrados no robô corta-relva. Estude-os com atenção.



AVISO: Leia as instruções do utilizador antes de operar o robô corta-relva.



AVISO: Utilize o dispositivo de desativação antes de realizar tarefas ou de elevar a máquina.

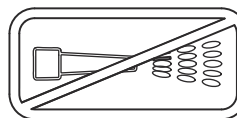
O robô corta-relva só pode arrancar se o interruptor principal estiver na posição 1 e tiver sido introduzido o código PIN correto. Rode o interruptor principal para a posição 0 antes de efetuar qualquer inspeção e/ou manutenção.



AVISO: Mantenha uma distância de segurança da máquina durante o funcionamento. Mantenha as mãos e os pés afastados das lâminas rotativas.



AVISO: Não se ponha em cima da máquina. Nunca coloque as mãos ou os pés perto ou debaixo do corpo.



Nunca utilize uma máquina de lavar de alta pressão nem sequer água corrente para limpar o robô corta-relva.

Função de bloqueio



Este produto está em conformidade com as Diretivas da CE aplicáveis.



Emissões de ruído para o ambiente. As emissões do produto estão indicadas em *Especificações técnicas na página 53* e na etiqueta de tipo.



Não é permitido eliminar este produto como lixo doméstico normal. Certifique-se de que o produto é reciclado de acordo com os requisitos legais locais.



O chassi contém componentes sensíveis a descarga eletrostática (ESD). O chassi também deve ser novamente selado de forma profissional. Por estes motivos, o chassi só pode ser aberto por técnicos de manutenção autorizados. Um selo quebrado poderá invalidar partes ou a totalidade da garantia.



O cabo de baixa tensão não pode ser encurtado, aumentado nem unido.

Não utilize um aparador perto do cabo de baixa tensão. Tenha cuidado ao aparar rebordos onde possam existir cabos.

Opere o dispositivo de desativação antes de utilizar ou levantar o produto.

2 Segurança

2.1 Definições de segurança

Os avisos, as precauções e as notas são utilizados para indicar partes especialmente importantes do manual do utilizador.



ATENÇÃO: Utilizado no caso de existir risco de ferimento ou morte para o utilizador ou transeuntes, se não forem respeitadas as instruções do manual.



CUIDADO: Utilizado se existir risco de danos para o produto, para outros materiais ou para a

área adjacente, se não forem respeitadas as instruções do manual.

Nota: Utilizado para disponibilizar informações adicionais necessárias numa determinada situação.

2.2 Instruções de segurança gerais

Para facilitar a utilização do Manual do Utilizador, é utilizado o seguinte sistema:

- O texto em *itálico* indica que o texto é apresentado no visor do robô corta-relva ou é uma referência a outra secção do Manual do Utilizador.
- O texto escrito a **negrito** é um dos botões do teclado do robô corta-relva.
- O texto escrito em **MAIÚSCULAS** e *itálico* refere-se à posição do interruptor principal e aos diferentes modos de funcionamento no robô corta-relva.

2.2.1 IMPORTANTE. LEIA ATENTAMENTE ANTES DA UTILIZAÇÃO. MANTENHA PARA REFERÊNCIA FUTURA

O operador é responsável por acidentes e situações que representem perigo de danos a terceiros ou materiais.

Esta ferramenta não pode ser utilizada por pessoas (incluindo crianças) com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas, ou falta de experiência e conhecimentos, exceto se sob vigilância ou depois de terem recebido instruções acerca do uso da mesma por parte de alguém responsável pela sua segurança. As crianças devem ser vigiadas para garantir que não brincam com a ferramenta.

Este equipamento pode ser utilizado por crianças a partir dos 8 anos de idade e por pessoas com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas, ou falta de experiência e conhecimentos, desde que as mesmas se encontrem sob supervisão ou tenham recebido instruções acerca da utilização segura do equipamento e compreendam os perigos envolvidos. As normas locais podem restringir a idade do utilizador. As tarefas de limpeza e manutenção não devem ser efetuadas por crianças sem a devida supervisão.

Nunca ligue o transformador a uma tomada se a ficha ou o fio estiverem danificados. Um fio danificado ou gasto aumenta o risco de choque elétrico.

Carregue apenas a bateria com a estação de carregamento incluída. A utilização incorreta pode provocar choque elétrico, sobreaquecimento ou fuga de líquido corrosivo proveniente da bateria. Em caso de fuga de eletrólito, lave a zona afetada com água/agente neutralizante e procure assistência médica se a substância entrar em contacto com os olhos.

Utilize apenas pilhas originais recomendadas pelo fabricante. A segurança do produto não pode ser garantida com pilhas que não sejam originais. Não utilize pilhas não recarregáveis.

Para remover a bateria, é necessário desligar o equipamento da rede elétrica.



ATENÇÃO: O robô corta-relva pode ser perigoso se for utilizado de forma incorreta.



ATENÇÃO: Mantenha as mãos e os pés afastados das lâminas rotativas. Nunca coloque as mãos ou os pés perto ou debaixo do corpo quando o motor se encontra em funcionamento.

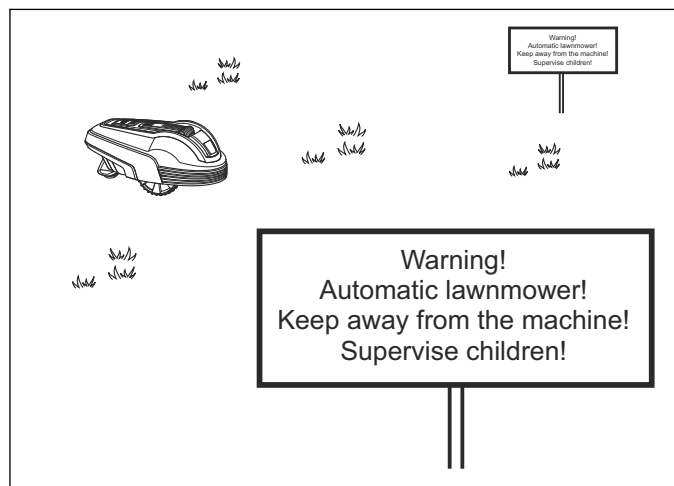


ATENÇÃO: Nunca utilize o robô corta-relva se estiverem pessoas, em especial crianças, ou animais de estimação na área de corte.

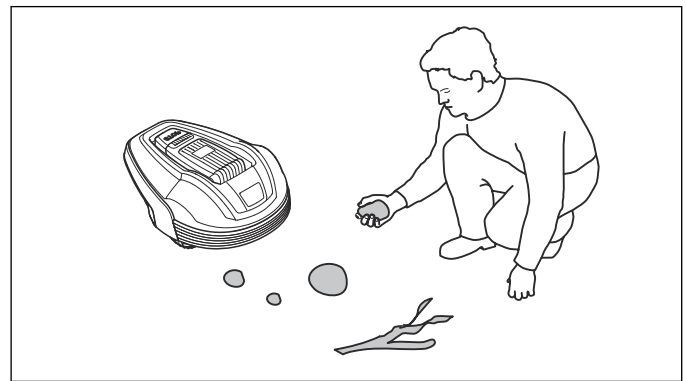
2.3 Instruções de segurança para funcionamento

2.3.1 Utilização

- Este robô corta-relva foi concebido para cortar a relva em áreas abertas e planas. Só pode ser utilizado com o equipamento recomendado pelo fabricante. Todos os outros tipos de utilização são incorretos. As instruções do fabricante, no que diz respeito ao funcionamento/manutenção e à reparação, devem ser rigorosamente respeitadas.
- Os sinais de aviso devem ser colocados em torno da área de trabalho do robô corta-relva caso este seja utilizado em áreas públicas. Os sinais devem conter o texto seguinte: **Aviso! Corta-relva automático! Mantenha-se afastado da máquina! Supervisione as crianças!**



- Utilize a função **HOME** ou desligue o interruptor principal se houver pessoas, principalmente crianças ou animais de estimação, na área de corte. Recomenda-se a programação do corta-relva para utilização durante horas em que a área se encontre vazia, por exemplo, durante a noite. Consulte o capítulo *Temporizador na página 23*.
- A utilização, manutenção e reparação do robô corta-relva devem apenas ser realizadas por pessoas que estejam familiarizadas com as suas características especiais e os regulamentos de segurança. Leia o Manual do Utilizador com toda a atenção e certifique-se de que compreende as instruções antes de usar o robô corta-relva.
- Não é permitido modificar o design original do robô corta-relva. Todas as modificações são efetuadas por sua própria conta e risco.
- Certifique-se de que não existem pedras, ramos, ferramentas, brinquedos ou outros objetos no relvado, que possam danificar as lâminas. Os objetos no relvado também podem fazer com que o robô corta-relva fique preso nos mesmos e, nesse caso, poderá ser necessária ajuda para remover o objeto, para que o corta-relva possa continuar a cortar a relva. Coloque sempre o interruptor principal na posição 0 antes de eliminar um bloqueio.



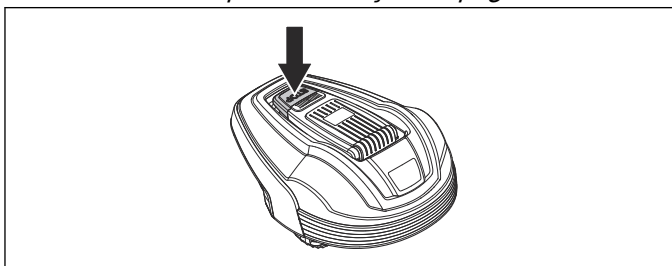
- Ligue o robô corta-relva de acordo com as instruções. Quando o interruptor principal está na posição 1, certifique-se de que mantém as mãos e os pés afastados das lâminas rotativas. Nunca coloque as mãos e os pés debaixo do robô corta-relva.
- Nunca toque em peças perigosas em movimento, tais como o disco da lâmina, antes de estarem completamente paradas.
- Nunca levante o robô corta-relva nem o transporte quando o interruptor principal estiver na posição 1.
- Não deixe que pessoas que não conhecem o funcionamento nem o comportamento do robô corta-relva o utilizem.
- O robô corta-relva nunca pode colidir com pessoas ou outros seres vivos. Se uma pessoa ou outro ser vivo estiver no caminho do corta-relva, este tem de ser imediatamente parado. Consulte o capítulo *Parar na página 38*.
- Não coloque nada em cima do robô corta-relva nem da estação de carga.
- Não permita que o robô corta-relva seja utilizado com uma proteção, um disco da lâmina ou um corpo defeituoso. Também não deve ser utilizado com lâminas, parafusos, porcas ou cabos defeituosos. Nunca ligue um cabo danificado ou toque num cabo danificado antes de este ser desligado da fonte de alimentação.
- Não utilize o robô corta-relva se o interruptor principal não funcionar.
- Desligue sempre o robô corta-relva utilizando o interruptor principal quando este não estiver a ser utilizado. Só é possível ligar o robô corta-relva se o interruptor principal estiver na posição 1 e tiver sido introduzido o código PIN correto.
- O robô corta-relva nunca deve ser utilizado ao mesmo tempo que um aspersor. Utilize a função de temporizador (consulte *Temporizador na página 23*) para que o corta-relva e o aspersor nunca funcionem em simultâneo.
- A GARDENA não garante a total compatibilidade entre o robô corta-relva e outros tipos de sistemas sem fios, tais como controlos remotos, transmissores de rádio, anéis de indução magnética, cercas elétricas enterradas para animais ou semelhantes.
- O volume do alarme incorporado é muito alto. Tenha cuidado, especialmente se o robô corta-relva estiver a ser utilizado em interiores.

- Os objetos metálicos no solo (por exemplo, betão armado ou redes anti toupeiras) podem causar uma paragem do equipamento. Os objetos metálicos podem causar interferência com o sinal do laço, provocando assim uma paragem do equipamento.
- O robô corta-relva nunca pode ser utilizado a temperaturas inferiores a 0 °C ou superiores a 50 °C. Isto poderia causar danos no produto.

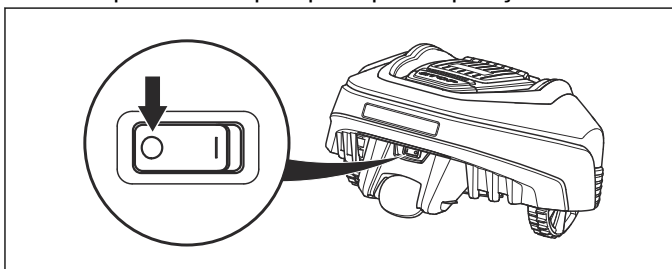
2.3.2 Como elevar e mover o robô corta-relva

Para transportar com segurança a partir ou dentro da área de trabalho:

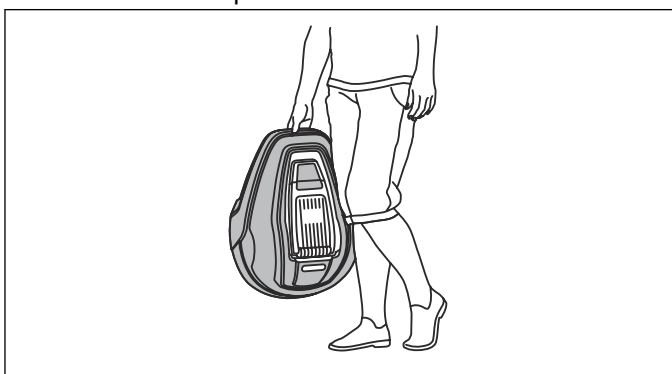
1. Prima o botão **STOP** para parar o robô corta-relva. Se a segurança estiver definida para o nível médio ou alto (consulte *Segurança na página 28*), é necessário introduzir o código PIN. O código PIN tem quatro dígitos e é escolhido quando liga o robô corta-relva pela primeira vez. Consulte o capítulo *Primeiro arranque e calibração na página 21*.



2. Coloque o interruptor principal na posição 0.



3. Transporte o robô corta-relva pela pega que se encontra sob o mesmo com o disco da lâmina afastado do corpo.



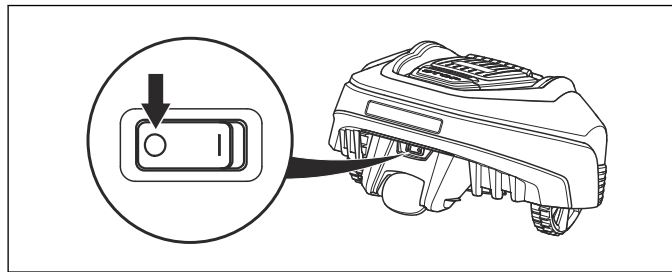
- ! CUIDADO:** Não levante o robô corta-relva quando este se encontrar na estação de carga. Isto pode danificar a estação de carga e/ou o robô corta-relva. Prima o botão **STOP** e retire o robô corta-relva da estação de carregamento antes de o levantar.

2.3.3 Manutenção



ATENÇÃO: Quando o corta-relva robótico é virado de cabeça para baixo, o interruptor principal tem de estar sempre na posição 0.

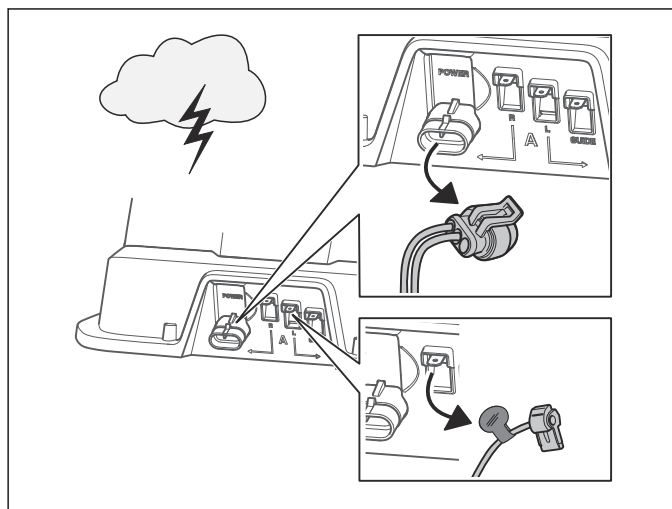
O interruptor principal deve estar na posição 0 durante qualquer trabalho realizado no chassi do cortador de relva, como, por exemplo, ao limpar ou substituir as lâminas.



CUIDADO: Nunca utilize uma máquina de lavar de alta pressão nem sequer água corrente para limpar o robô corta-relva. Nunca utilize solventes para a limpeza.

Inspeccione o corta-relvas robótico todas as semanas e substitua quaisquer peças danificadas ou gastas. Consulte o capítulo *Manutenção na página 41*.

2.3.4 Em caso de trovoadas



Para reduzir o risco de danificar os componentes elétricos do corta-relva robótico e da estação de carregamento, recomenda-se que desligue todas as ligações à estação de carregamento (fonte de alimentação, fio de limite e fios de guia), caso exista o risco de trovoadas.

1. Certifique-se de que os fios estão marcados com os marcadores fornecidos para simplificar a nova ligação. As ligações da estação de carregamento têm as marcações R, L e GUIDE.
2. Desligue todos os fios ligados e a fonte de alimentação.
3. Ligue todos os fios e a fonte de alimentação, caso deixe de existir risco de trovoadas. É importante que cada fio seja ligado ao local correto.

3 Instalação

3.1 Apresentação

Este capítulo contém informações importantes das quais deve estar ciente ao planejar a instalação.

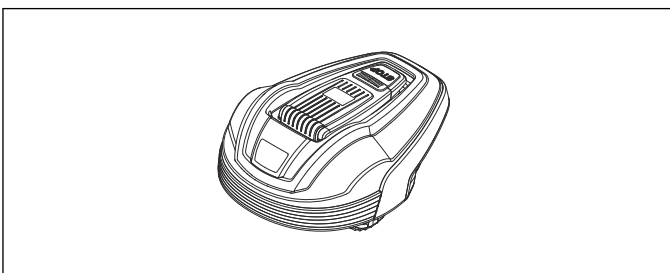
Antes de começar a instalação, familiarize-se com o conteúdo da embalagem.

GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li/R70Li, R80Li	
Corta-relva robótico	✓
Estação de carregamento	✓
Fonte de alimentação	✓
Fio de laço, m	150/200
Cabo de baixa tensão	✓
Suportes, unidades	200/400
Conectores, unidades	5/5
Parafusos da estação de carregamento, unidades	3/3
Chave sextavada	✓
Instrumento de medição	✓
Acopladores, unidades	4/4
Manual do Utilizador e Guia de referência rápida	✓
Lâminas extra, unidades	3/3
Autocolante de alarme	✓

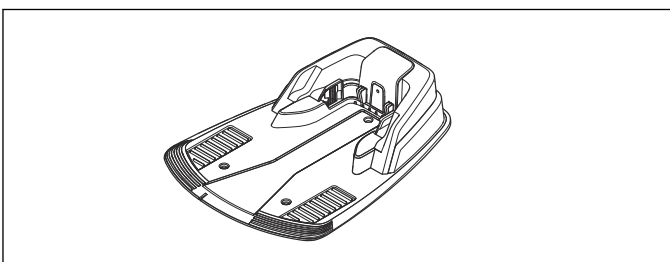
3.1.1 Componentes principais para a instalação

A instalação do robô corta-relva envolve 4 componentes principais:

1. Um corta-relva robótico que corta a relva, funcionando essencialmente num padrão aleatório.

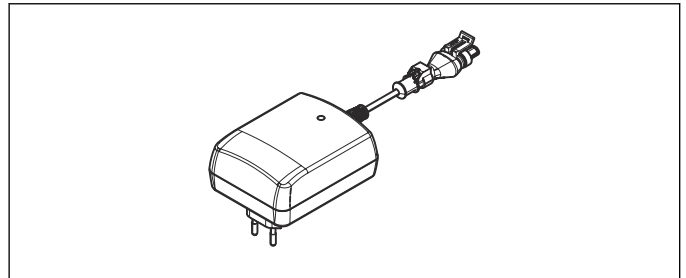


2. Uma estação de carga, para onde o robô corta-relva regressa quando o nível da bateria fica demasiado baixo.

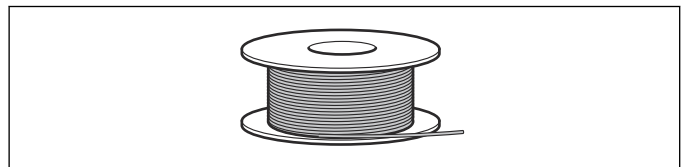


3. Uma fonte de alimentação que é ligada à estação de carga e a uma tomada elétrica de 100-240 V. A

fonte de alimentação é ligada à tomada elétrica e à estação de carga utilizando um cabo de baixa tensão de 10 m. Estão disponíveis cabos de baixa tensão com 3 m e 20 m de comprimento como acessórios opcionais. As peças da fonte de alimentação não podem ser trocadas nem alteradas. Por exemplo, o cabo de baixa tensão não pode ser encurtado nem aumentado.



4. O fio de laço é colocado à volta dos limites do relvado e à volta de objetos e plantas nos quais o robô corta-relva não deve embater. Fio de laço é usado como cabo delimitador e como cabo guia. O comprimento máximo permitido para o laço delimitador é de 400 m.



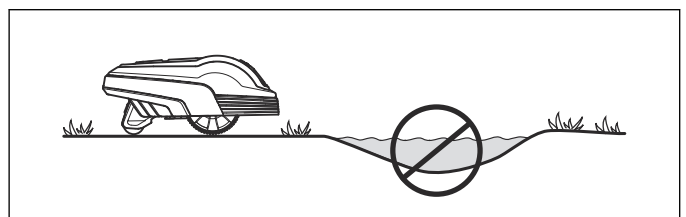
3.2 Preparativos

Leia este capítulo completo antes de iniciar a instalação. A forma como a instalação é efetuada também afeta o funcionamento do corta-relvas robótico. Por esse motivo, é importante planejar cuidadosamente a instalação.

O planeamento torna-se mais simples se fizer um esboço da área de trabalho, incluindo todos os obstáculos. Desta forma, é mais fácil ver as posições ideais para a estação de carregamento, o fio de limite e o fio de guia. Desenhe no esboço o local onde devem ser colocados os fios de limite e de guia.

Visite www.gardena.com para mais descrições e sugestões acerca da instalação.

1. Se a relva na área de trabalho tiver uma altura superior a 10 cm, corte-a utilizando um cortador de relva normal. Recolha a relva.
2. Preencha os buracos e as covas para evitar que a água da chuva forme poças de água. O produto poderá ficar danificado se for utilizado em poças de água. Consulte o capítulo *Garantia na página 56*.

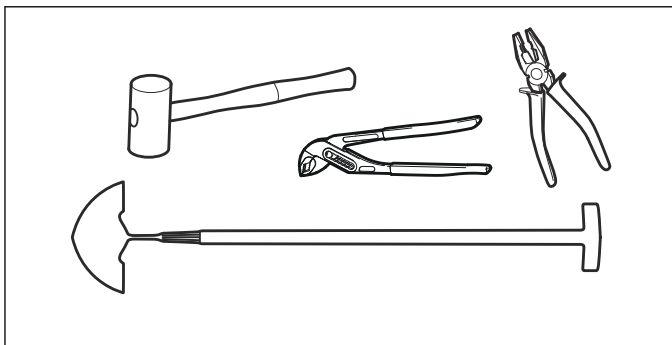


3. Leia atentamente todos os passos antes de iniciar a instalação.
4. Verifique se estão incluídas todas as peças para a instalação. Consulte o capítulo *Vista geral do produto na página 5*.
 - Cortador de relva robótico
 - Estação de carga
 - Fio de laço para o laço de limite e o cabo guia
 - Fonte de alimentação
 - Cabo de baixa tensão
 - Cavilhas de fixação
 - Conectores para o fio de laço
 - Parafusos para a estação de carregamento
 - Instrumento de medição
 - Acopladores para o fio de laço
 - Marcadores de cabos

3.2.1 Ferramentas de instalação

Durante a instalação, também será necessário:

- Martelo/marreta de plástico (para simplificar a colocação das cavilhas de fixação no chão).
- Alicates universais para cortar o cabo delimitador e unir e apertar os conectores.
- Alicates ajustável (para juntar e apertar os acopladores).
- Corta-relva de rebordos/pá direita se o cabo delimitador tiver de ser enterrado.



3.3 Estação de carga

A estação de carregamento tem 3 funções:

- Enviar sinais de controlo ao longo do fio de limite.
- Enviar sinais de controlo no fio de guia, de modo que o corta-relva robótico consiga encontrar a estação de carregamento.
- Carregar da bateria do corta-relva robótico.

3.3.1 Melhor localização da estação de carregamento

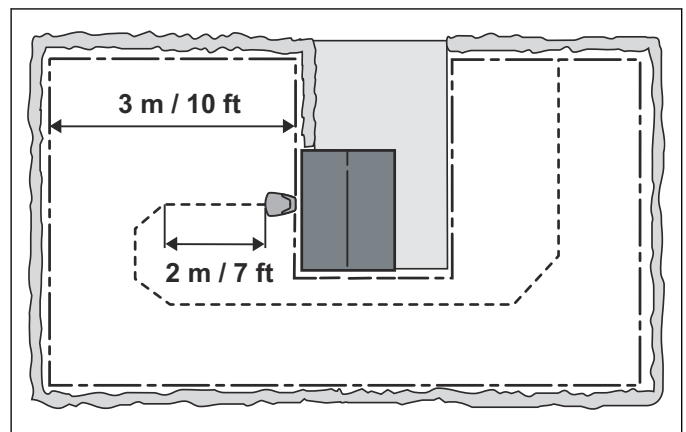
Tenha em consideração os seguintes aspetos quando procurar o melhor local para a estação de carregamento:

- Deixe, no mínimo, 3 m de espaço livre à frente da estação de carregamento.
- Deve ser possível colocar, no mínimo, 1,5 m do cabo delimitador para a direita e para a esquerda da estação de carregamento. Outras localizações podem implicar que o corta-relva robótico entre de

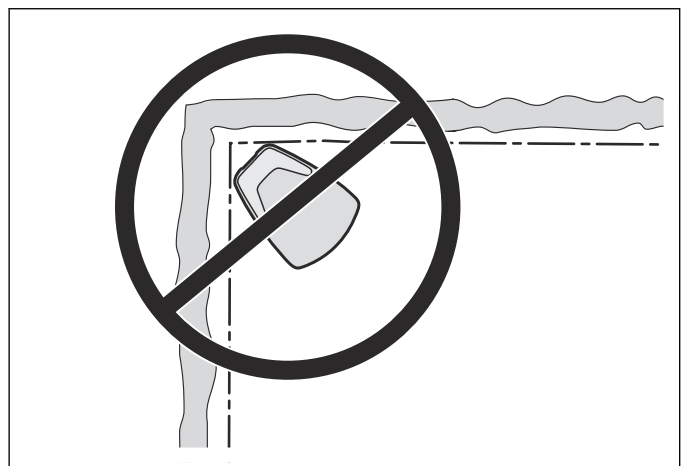
lado na estação de carregamento, tendo dificuldade em acoplar.

- Deve estar próxima de uma tomada de parede. O cabo de baixa tensão fornecido tem 10 m de comprimento.
- Uma superfície plana livre de objetos afiados para colocar a estação de carga.
- Proteção da exposição a borrifos de água, por exemplo, durante a rega.
- Proteção da exposição à luz solar direta.
- Em áreas de trabalho com um grande declive, coloque a estação de carregamento na parte menos elevada.
- Recomenda-se que mantenha a estação de carga longe da vista de estranhos.

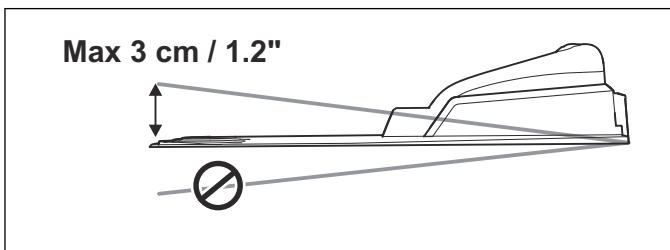
A estação de carregamento tem de ser posicionada com espaço livre à frente (mínimo de 3 m). Também deve estar situada num local central na área de trabalho, para que o corta-relva robótico consiga aceder mais facilmente a todas as partes da área de trabalho.



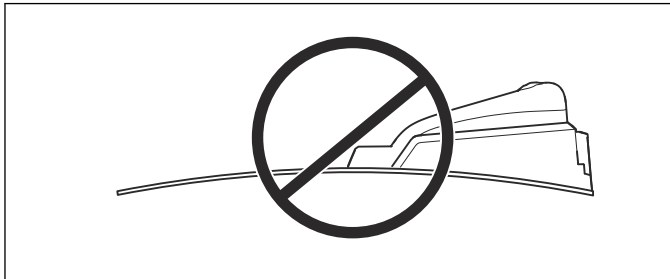
Não coloque a estação de carregamento em espaços exíguos ou num canto. Desta forma, poderá ser difícil para o corta-relvas robótico encontrar a estação de carga.



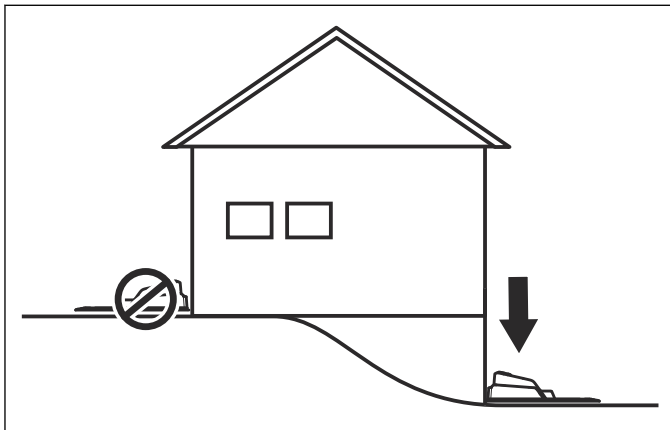
A estação de carga tem de ser posicionada num terreno relativamente plano. O lado frontal da estação de carregamento não pode ser posicionado numa posição mais elevada ou mais baixa do que o lado traseiro, de acordo com a imagem abaixo.



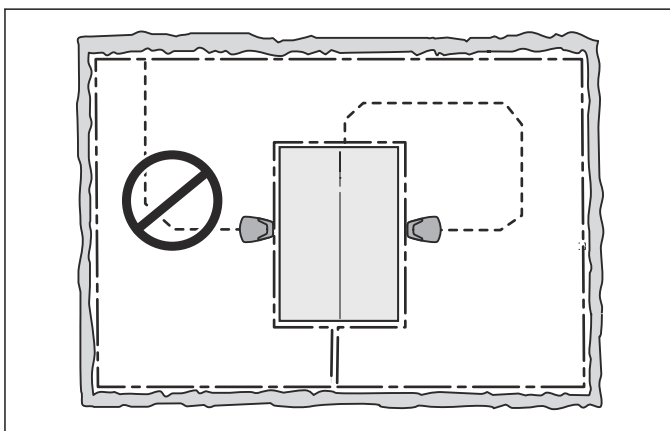
A estação de carregamento não deve ser posicionada de modo que a placa de base possa ficar dobrada.



Se a estação de carregamento for instalada numa área de trabalho com grande inclinação, deve ser colocada no fundo do declive. Isto permite que o corta-relva robótico siga mais facilmente o cabo guia até à estação de carregamento.



A estação de carregamento não deve ser colocada numa ilha, já que isso limita a colocação ótima do cabo guia. Se a estação de carregamento tiver de ser instalada numa ilha, o cabo guia também deve ser ligado à ilha. Saiba mais sobre ilhas no *Limites dentro da área de trabalho* na página 16.



3.3.2 Ligar a fonte de alimentação

Considere os seguintes aspetos quando estiver a planear o local onde pretende ligar a fonte de alimentação:

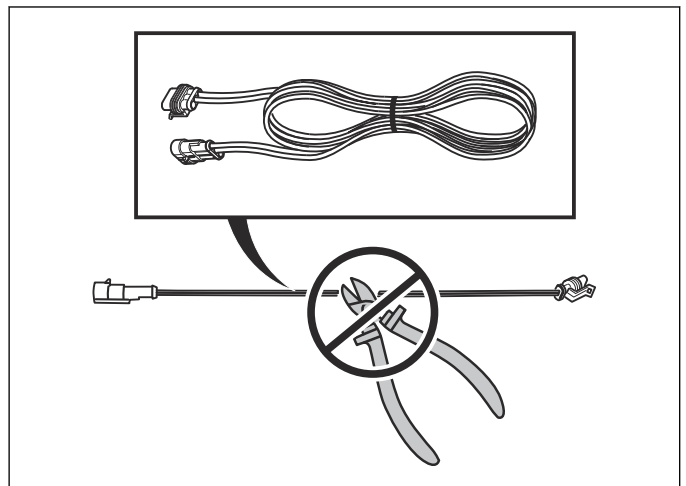
- Proximidade da estação de carregamento
- Proteção da chuva
- Proteção da exposição à luz solar direta

A fonte de alimentação tem de ser colocada num local bem ventilado, sob um telhado. Se a fonte de alimentação for ligada a uma tomada elétrica no exterior, deve usar uma fonte de alimentação aprovada para uso no exterior. Recomenda-se a utilização de um disjuntor de fuga à terra (RCD) ao ligar a fonte de alimentação à tomada de parede.

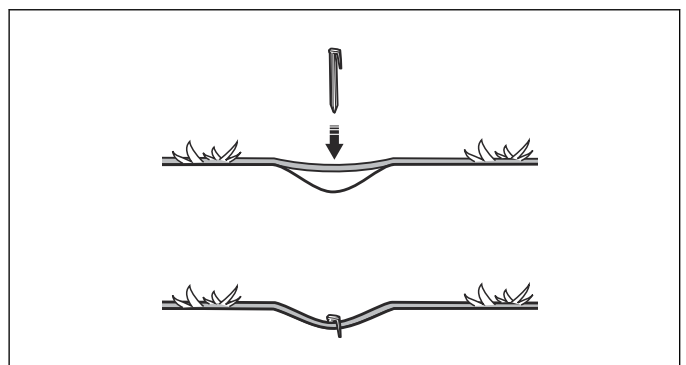


ATENÇÃO: Aplicável para os EUA/Canadá. Se a fonte de alimentação estiver instalada no exterior: Risco de choque elétrico. Instale apenas numa tomada GFCI de classe A coberta (RCD) com um invólucro à prova de água com a cobertura da vela do acessório inserida ou removida.

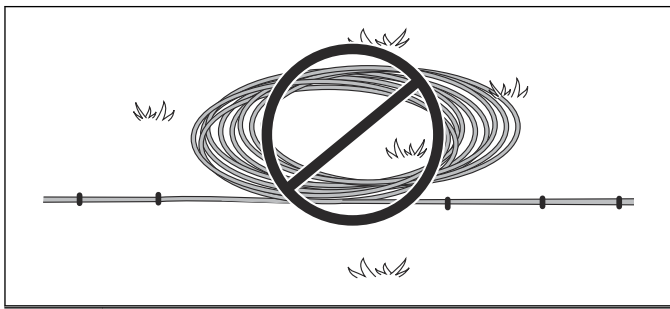
As peças da fonte de alimentação não podem ser trocadas nem alteradas. Por exemplo, o cabo de baixa tensão não pode ser encurtado nem aumentado. Estão disponíveis cabos de baixa tensão com 3 m ou 20 m de comprimento como acessórios opcionais.



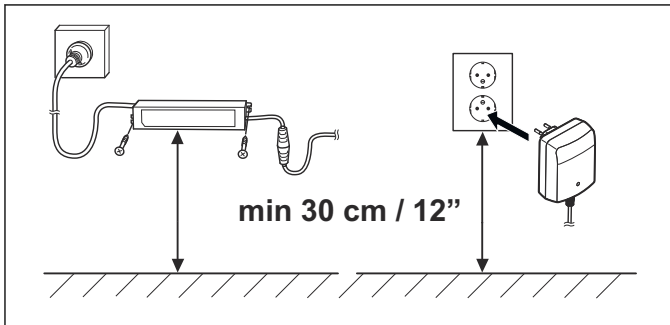
É possível deixar o cabo de baixa tensão atravessado na área de trabalho, se estiver preso ao solo ou enterrado. A altura de corte deve ser definida de modo a permitir que as lâminas nunca entrem em contacto com o cabo de baixa tensão.



O cabo de baixa tensão nunca pode ser armazenado numa bobina ou sob a placa de base da estação de carregamento, pois pode interferir com os sinais da estação de carregamento.



ATENÇÃO: Não monte a fonte de alimentação, em circunstância alguma, a uma altura onde exista o risco de esta ficar submersa em água (pelo menos a 30 cm do chão). Não é permitida a colocação da fonte de alimentação no chão.



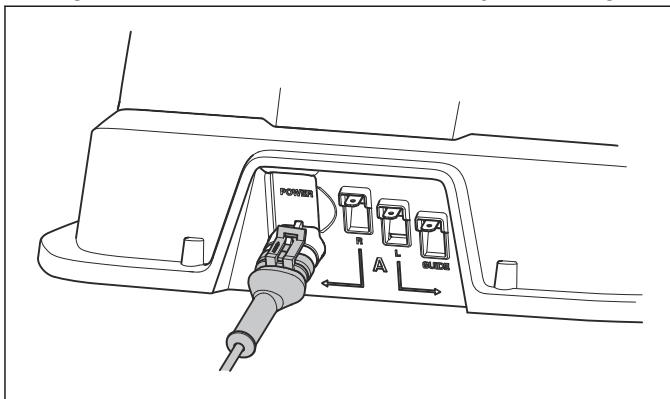
ATENÇÃO: As peças da fonte de alimentação não podem, em circunstância alguma, ser trocadas ou alteradas. O cabo de baixa tensão não deve ser encurtado nem aumentado.

ATENÇÃO: Utilize a ficha para desligar a estação de carregamento, por exemplo, antes de limpar a estação de carregamento ou reparar o fio de laço.

CUIDADO: Coloque o cabo de baixa tensão e ajuste a altura de corte de modo a que as lâminas nunca entrem em contacto com ele.

3.3.3 Instalação e ligação da estação de carga

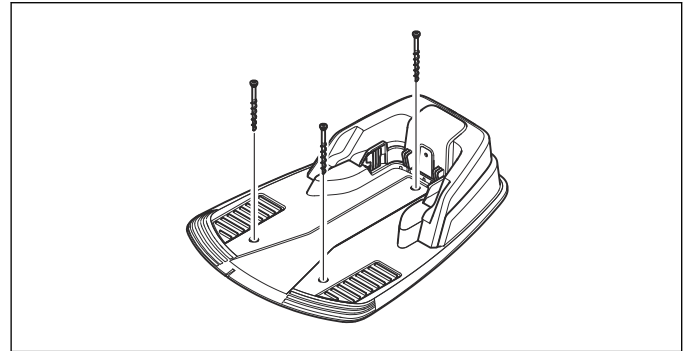
1. Posicione a estação de carga num local adequado.
2. Ligue o cabo de baixa tensão à estação de carga.



3. Ligue o cabo da fonte de alimentação a uma tomada de parede de 100-240 V. Se a fonte de alimentação for ligada a uma tomada elétrica no exterior, deve usar uma fonte de alimentação aprovada para uso

no exterior. Consulte o capítulo *Ligar a fonte de alimentação* na página 13.

4. Prenda a estação de carga ao chão, utilizando os parafusos fornecidos. Certifique-se de que os parafusos estão completamente apertados no rebaixo.



CUIDADO: Não é permitido fazer furos novos na placa de base. Podem ser utilizados apenas os furos existentes para prendê-la ao chão.

CUIDADO: Não pise nem ande sobre a placa de base da estação de carga.



3.4 Carregamento da bateria

Quando a estação de carregamento for ligada, é possível carregar o robô corta-relva. Coloque o interruptor principal na posição 1.

Ponha o robô corta-relva na estação de carregamento, enquanto coloca o cabo delimitador e o fio de guia.

Se a bateria estiver descarregada, demora cerca de 80 a 100 minutos a carregar totalmente.

ATENÇÃO: Carregue o robô corta-relva utilizando apenas uma estação de carregamento que se destina a este fim. A utilização incorreta pode provocar choque elétrico, o sobreaquecimento ou a fuga de líquido corrosivo proveniente da bateria. Em caso de fuga de eletrólito, lave a zona afetada com água e procure assistência médica se a substância entrar em contacto com os olhos, etc.

Nota: O corta-relva robótico não pode ser utilizado enquanto a instalação não estiver concluída.

3.5 Cabo delimitador

O cabo delimitador pode ser instalado das seguintes formas:

- Prenda o fio ao solo com as cavilhas de fixação.
Prenda o cabo delimitador com grampos, caso pretenda fazer ajustes ao laço delimitador durante as primeiras semanas de funcionamento. Após algumas semanas, a relva deve ter crescido de forma a tapar o fio. Utilize um martelo/marreta de plástico e cavilhas de fixação.
- Enterre o fio.

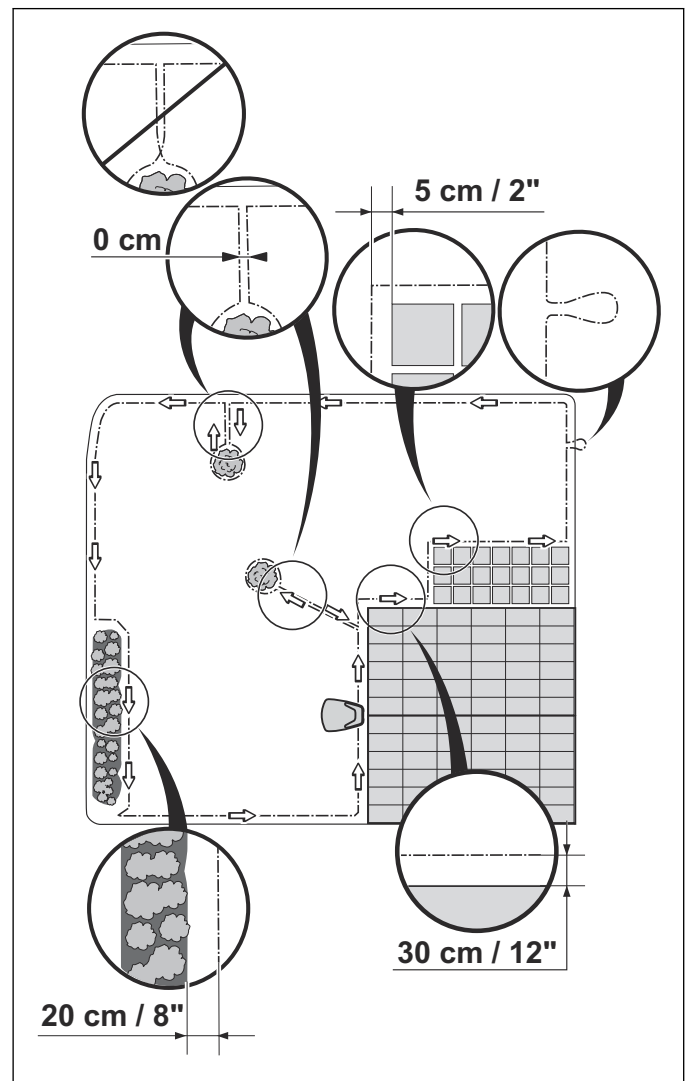
Enterre o cabo delimitador, caso pretenda escarificar ou arejar o relvado. Se necessário, é possível combinar ambos os métodos, de modo a que uma parte do cabo delimitador fique presa com grampos e a outra fique enterrada. O fio pode ser enterrado, por exemplo, utilizando um corta-relva de rebordos ou uma pá direita. Certifique-se de que coloca o cabo delimitador, pelo menos, 1 cm e, no máximo, 20 cm, debaixo da terra.

3.5.1 Planear onde colocar o fio de limite

O fio de limite deve ser colocado da seguinte forma:

- O fio forma um laço em redor da área de trabalho. Utilize o cabo delimitador original. Foi especialmente concebido para ser resistente à humidade do solo.
- O robô corta-relva nunca está a uma distância superior a 15 m do fio, em qualquer ponto da área de trabalho.
- O fio não tem mais de 400 m de comprimento.
- Existem cerca de 20 cm de fio extra ao qual o fio de guia é ligado posteriormente. Consulte o capítulo *Colocar o cabo delimitador na página 18*.

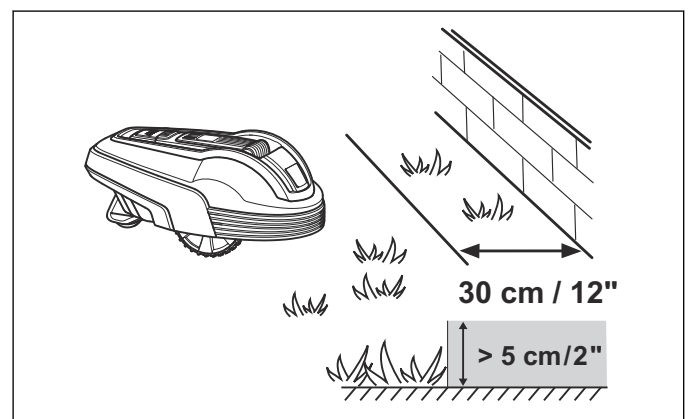
A ilustração abaixo mostra a forma como o fio de limite deve ser colocado em redor da área de trabalho e dos obstáculos. Utilize o instrumento de medição fornecido para obter a distância correta. Consulte o capítulo *Vista geral do produto na página 5*.



3.5.2 Limites da área de trabalho

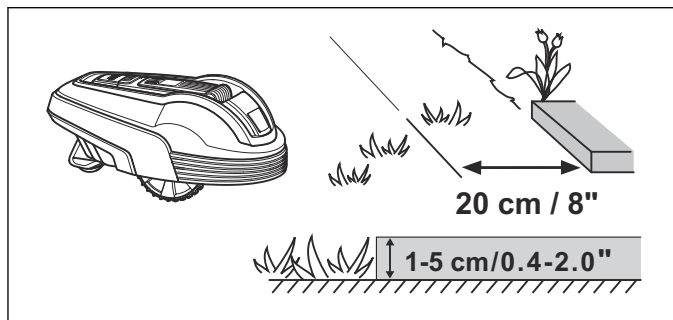
Dependendo do que se encontra adjacente à área de trabalho, o fio de limite deve ser colocado a diferentes distâncias dos obstáculos.

Se existir um obstáculo alto (de 5 cm ou mais), como, por exemplo, uma parede ou uma vedação, que encerre a área de trabalho, é necessário colocar o cabo delimitador a uma distância de 30 cm do obstáculo. Isto impede que o corta-relva robótico colida com o obstáculo e reduz o desgaste do corpo do aparelho. A relva não será cortada cerca de 20 cm à volta do obstáculo fixo.

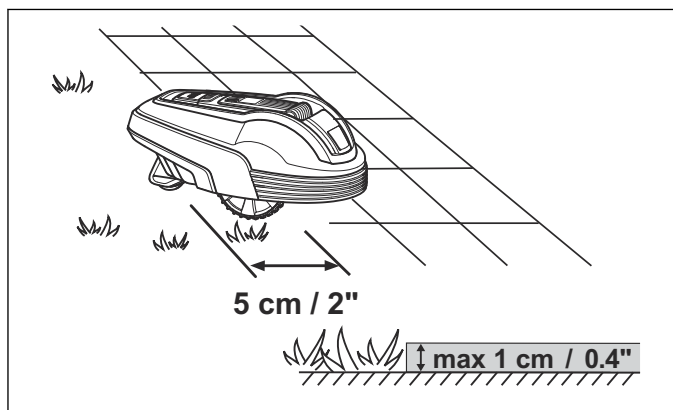


Se a área de trabalho fizer fronteira com uma pequena vala, um canteiro de flores ou uma pequena elevação, por exemplo, um lancil baixo (1-5 cm), o cabo

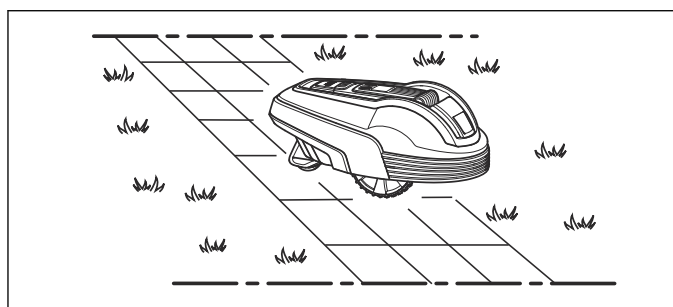
delimitador deve ser colocado a 20 cm dentro da área de trabalho. Isto evita que as rodas entrem na vala ou subam o lancil, o que pode originar um desgaste excessivo do robô corta-relva. A relva não será cortada em cerca de 12 cm ao longo da vala/do lancil.



Se a área de trabalho fizer fronteira com um caminho de lajes ou algo semelhante que esteja ao mesmo nível do relvado (+/- 1 cm), é possível deixar o cortador de relva robótico ultrapassar um pouco o caminho. Nesse caso, o cabo delimitador deve ser colocado a 5 cm da extremidade do caminho. Toda a relva ao longo do caminho de lajes será cortada.



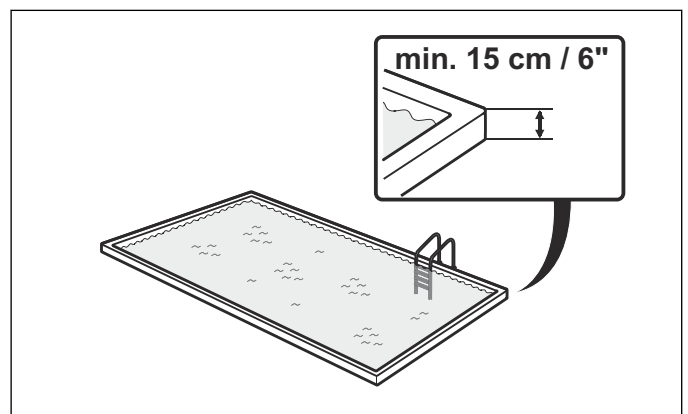
Quando a área de trabalho é dividida por um caminho de lajes que está ao mesmo nível do relvado, é possível permitir que o cortador de relva robótico passe por cima do caminho. Poderá ser vantajoso colocar o fio de limite por baixo das lajes. O cabo delimitador também pode ser colocado na junta entre as lajes. Certifique-se de que a tijoleira está nivelada com o relvado para evitar o desgaste excessivo do corta-relva robótico.



! CUIDADO: O corta-relva robótico nunca deve passar sobre gravilha, folhas ou material semelhante que possa danificar as lâminas.

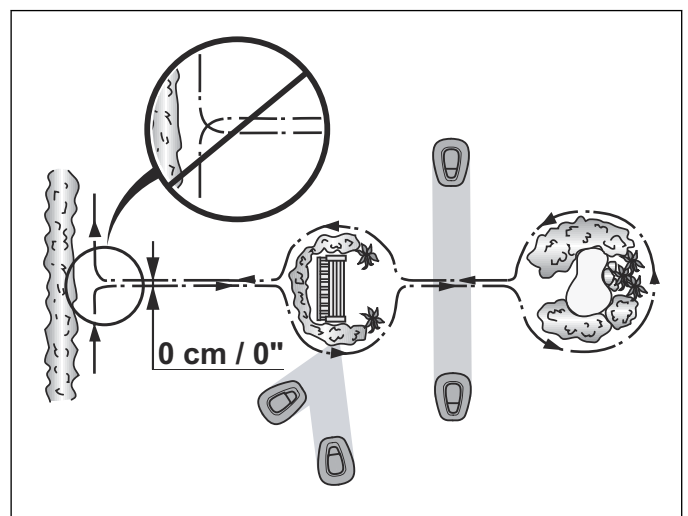
! CUIDADO: Se a área de trabalho for adjacente a massas de água, declives, precipícios ou estradas públicas, o cabo delimitador deve ser complementado com um rebordo ou algo

semelhante. Nesse caso, a altura deve ser de, pelo menos, 15 cm. Isto impede que o corta-relva robótico fique fora da área de trabalho em qualquer circunstância.



3.5.3 Limites dentro da área de trabalho

Utilize o fio de limite para isolar áreas dentro da área de trabalho, criando ilhas em redor de obstáculos que não resistam a uma colisão, por exemplo, canteiros de flores, arbustos e fontes. Coloque o fio até à área que pretende isolar e em redor dessa área e, em seguida, para trás ao longo do mesmo percurso. Se forem utilizadas cavilhas de fixação, o fio deverá ser colocado sob a mesma cavilha de fixação no percurso de volta. Se o cabo delimitador que vai até à ilha estiver muito próximo do cabo que volta da mesma, o corta-relva robótico poderá passar por cima dos cabos.



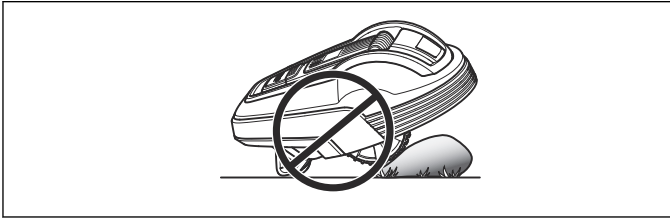
! CUIDADO: O cabo delimitador não pode ser cruzado no percurso até uma ilha e de volta.

Os obstáculos que resistem a uma colisão, por exemplo, árvores ou arbustos com mais de 15 cm de altura, não necessitam de ser isolados com o fio de limite. O corta-relva robótico volta para trás quando colide com este tipo de obstáculos.

No entanto, para conseguir um funcionamento silencioso e cuidadoso, recomenda-se isolar todos os objetos fixos dentro e em redor da área de trabalho.

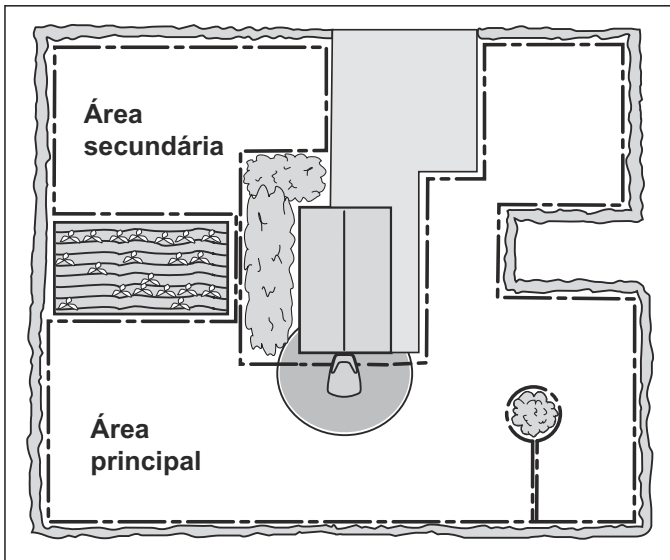
Os obstáculos que têm um ligeiro declive, por exemplo, pedras ou árvores grandes com raízes levantadas, devem ser isolados ou removidos. Caso contrário, o

cortador de relva robótico pode deslizar para cima deste tipo de obstáculos, podendo as suas lâminas ficar danificadas.



3.5.3.1 Áreas secundárias

Se a área de trabalho consistir em duas áreas e o cortador de relva robótico tiver dificuldade em passar de uma para a outra, recomenda-se que defina uma área secundária. Por exemplo, declives de 25% ou passagens com menos de 90 (R70Li, R80Li: 60) cm de largura. Nesse caso, coloque o fio de limite em redor da área secundária, de modo a formar uma ilha fora da área principal. O cortador de relva robótico deve ser deslocado manualmente entre a área principal e a área secundária quando a relva na área secundária também tiver de ser cortada.



Tem de ser utilizado o modo de funcionamento *MAN*, visto que o robô corta-relva não consegue deslocar-se sozinho da área secundária até à estação de carga. Consulte o capítulo *Seleção de funcionamento na página 37*. Neste modo, o cortador de relva robótico nunca procura a estação de carga, mas corta a relva até que a bateria fique descarregada. Quando a bateria está descarregada, o cortador de relva robótico para e é apresentada no visor a mensagem *Precisa carga manual*. Coloque o robô corta-relva na estação de carga para carregar a bateria. Se precisar de cortar a relva na área principal logo após o carregamento, tem de premir o botão **START** e selecionar o modo de funcionamento *AUTO* antes de fechar a cobertura.

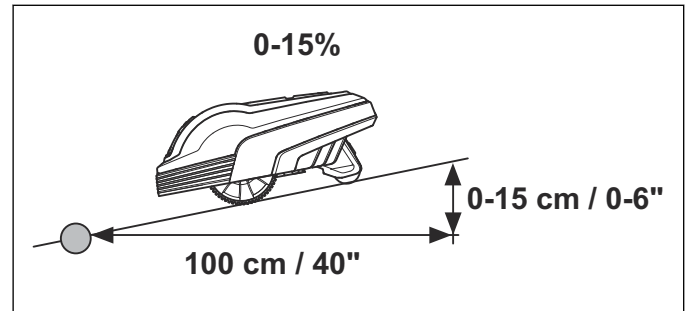
3.5.3.2 Passagens ao cortar a relva

Devem ser evitadas passagens longas e estreitas e áreas mais estreitas do que 1,5 - 2 m. É possível que o robô corta-relva circunde a passagem ou a área durante algum tempo. Nesse caso, a relva ficará com um aspeto achatado.

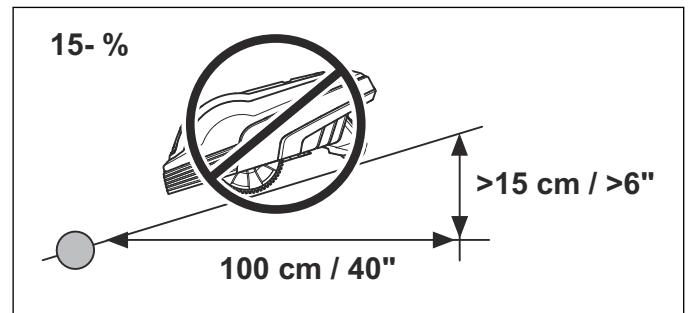
3.5.3.3 Declives

O robô corta-relva pode funcionar em declives. O declive máximo é definido como unidades percentuais (%) e é calculado como a diferença de elevação em centímetros para cada metro.

O cabo delimitador pode ser colocado ao longo de um declive que tenha uma inclinação inferior a 15%.



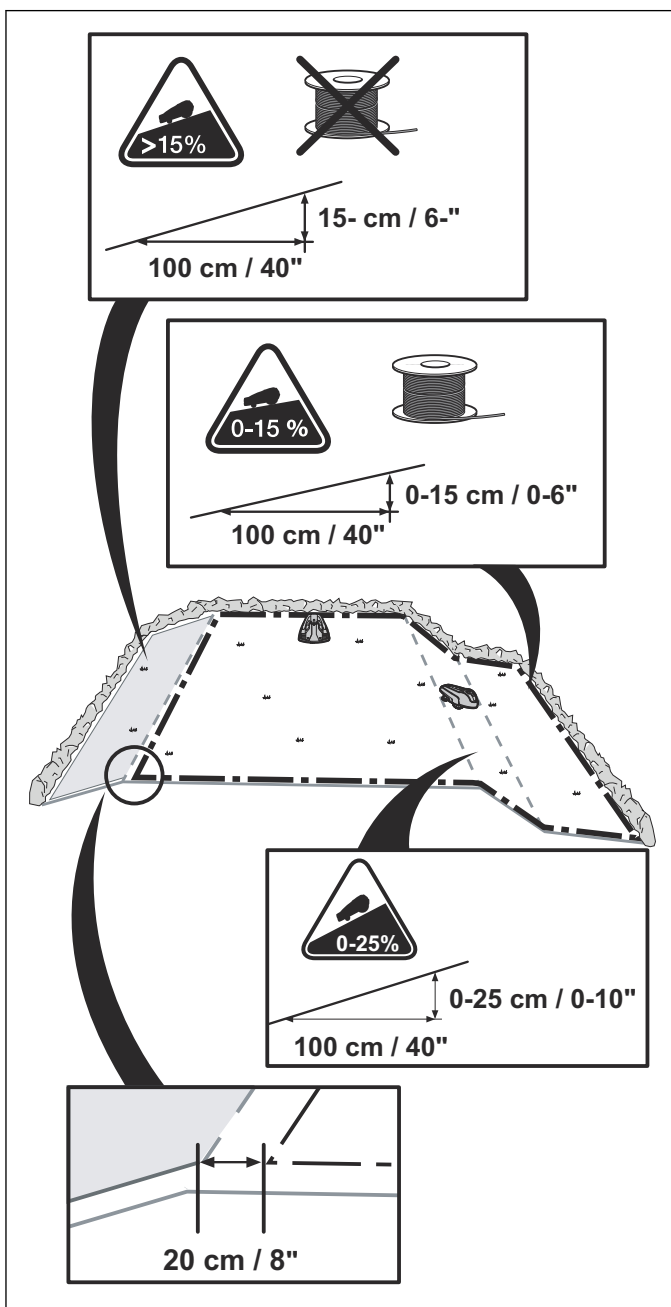
O cabo delimitador não deve ser colocado ao longo de um declive que tenha uma inclinação superior a 15%. Nesses declives, existe o risco de o cortador de relva robótico ter dificuldade em mudar de direção. Nesse caso, o robô corta-relva para e é apresentada a mensagem de erro *Fora da área de trabalho*. O risco é mais elevado em condições de tempo húmido, visto que as rodas podem escorregar na relva molhada.



No entanto, o cabo delimitador pode ser colocado ao longo de um declive com uma inclinação superior a 15%, quando existe um obstáculo com o qual o cortador de relva robótico possa colidir, por exemplo, uma vedação ou uma sebe densa.

Dentro da área de trabalho, o robô corta-relva pode cortar a relva em áreas com um declive até 25%. As áreas com um declive maior têm de ser isoladas com o fio de limite.

Quando uma parte da extremidade de fora da área de trabalho tem um declive superior a 15%, o fio de limite deve ser colocado na superfície plana a cerca de 20 cm de distância do início do declive.



3.5.4 Colocar o cabo delimitador

Caso pretenda prender o cabo delimitador com grampos:

- Corte a relva muito baixa com um corta-relva normal ou um aparador no local onde pretende colocar o cabo. Desse modo, será mais fácil colocar o cabo junto ao solo, reduzindo o risco de o corta-relva robótico cortar o cabo ou danificar o isolamento do mesmo.
- Certifique-se de que coloca o cabo delimitador junto ao solo e prende as cavilhas de fixação próximas umas das outras. O cabo tem de estar junto ao solo, para que não seja cortado antes de ser coberto pelas raízes da relva. Cortar a relva demasiado curta imediatamente após a instalação pode danificar o isolamento do fio. Os danos no isolamento podem não causar problemas durante algumas semanas ou até meses. Para evitar esta situação, selecione sempre a altura de corte máxima nas primeiras semanas após a instalação e,

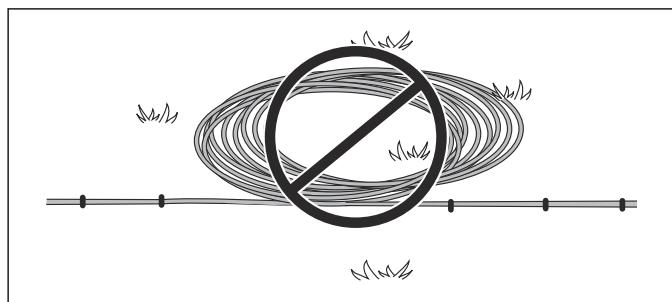
em seguida, diminua a altura um nível de cada vez, de duas em duas semanas, até alcançar a altura de corte pretendida.

- Utilize um martelo para martelar as cavilhas de fixação no solo. Tenha cuidado ao martelar as cavilhas de fixação e certifique-se de que o fio não se encontra sob tensão. Evite formar dobras acentuadas no fio.

Caso pretenda enterrar o cabo delimitador:

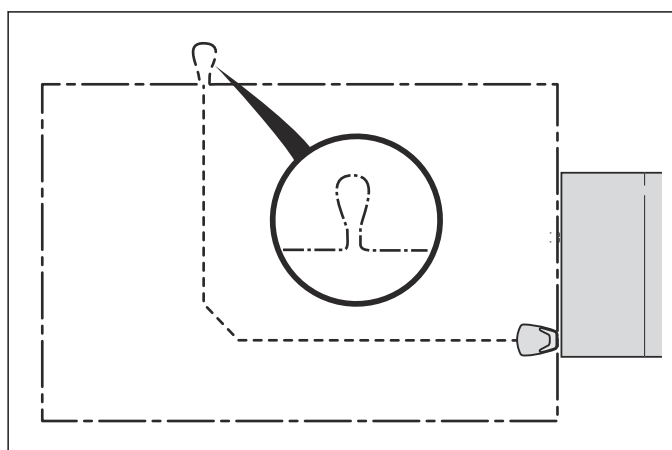
- Certifique-se de que coloca o cabo delimitador, pelo menos, 1 cm e, no máximo, 20 cm, debaixo da terra. O fio pode ser enterrado, por exemplo, utilizando um corta-relva de rebordos ou uma pá direita.

Nota: Não deve ser colocado cabo adicional enrolado do lado exterior do cabo delimitador. Isto pode perturbar o funcionamento do corta-relva robótico.



3.5.4.1 Ilhó para ligar o fio de guia

Para facilitar a ligação do fio de guia ao fio de limite, recomenda-se que faça um ilhó com cerca de 20 cm de fio de limite extra no ponto em que o fio de guia será ligado posteriormente. Pense no local onde o fio de guia será colocado antes de estender o fio de limite. Consulte o capítulo *Colocar o cabo delimitador na página 18*.



3.5.4.2 Unir o fio de limite

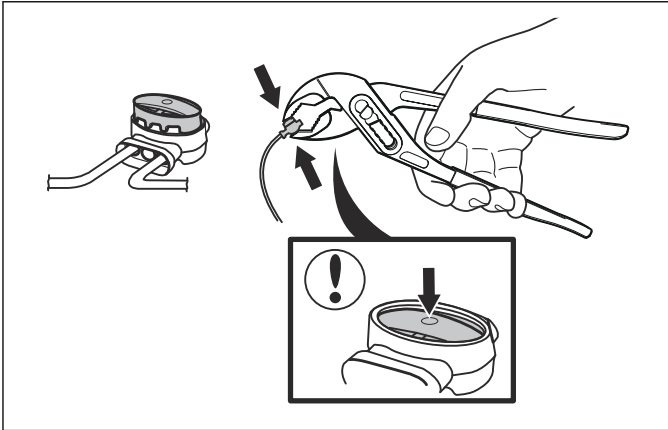


CUIDADO: Cabos geminados ou um bloco terminal de parafuso isolado com fita isoladora não é uma união satisfatória. A humidade do solo provocará a oxidação do fio e, após algum tempo, causará uma quebra no circuito.

Utilize um acoplador original caso o fio de limite não seja suficientemente comprido e tenha de ser unido a

outro fio. Este é impermeável e proporciona uma ligação elétrica fiável.

Insira ambas as extremidades dos fios no acoplador. Certifique-se de que os fios se encontram completamente inseridos, de modo que as extremidades sejam visíveis através da área transparente no outro lado do acoplador. Em seguida, pressione o botão na parte superior do acoplador totalmente para baixo. Utilize um alicate ajustável para apertar totalmente o botão do acoplador.



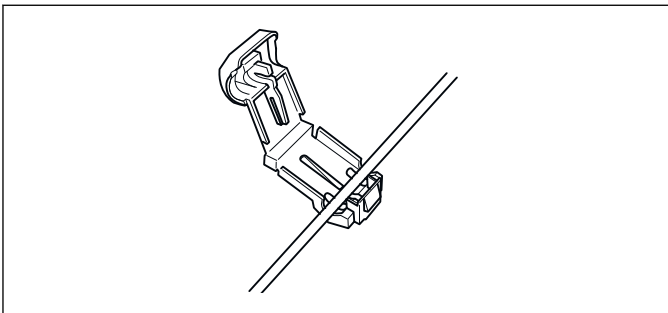
3.6 Ligar o fio de limite



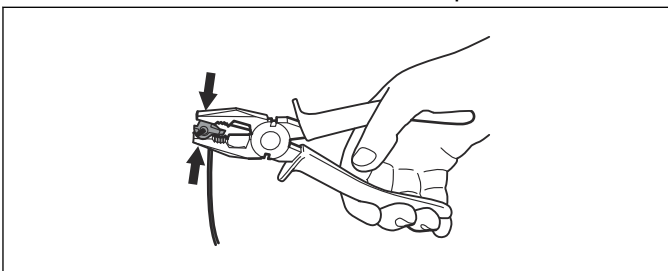
CUIDADO: O fio de limite não deve ser cruzado quando é ligado à estação de carga. A extremidade direita do fio deve ser ligada ao pino direito da estação de carga e a extremidade esquerda do fio ao pino esquerdo.

Ligue o fio de limite à estação de carga:

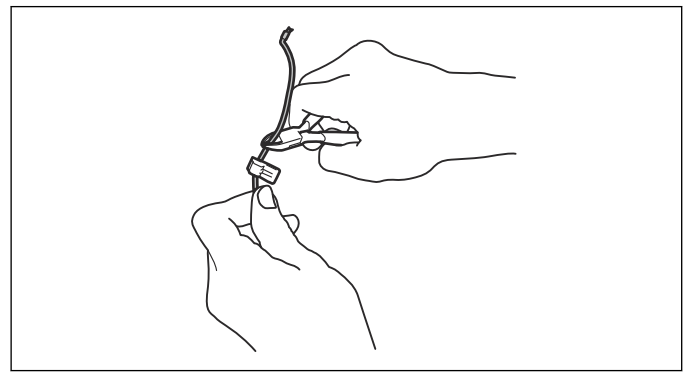
1. Abra o conector e coloque o fio no encaixe do conector.



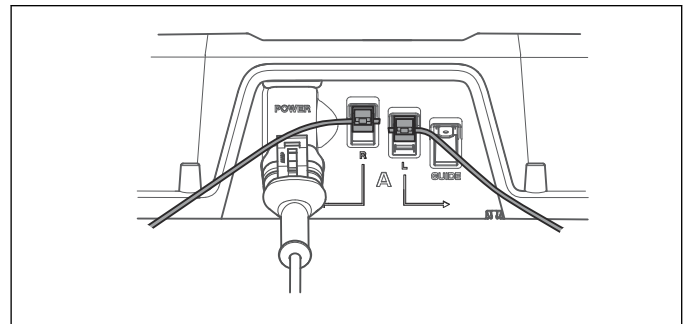
2. Aperte os conectores para os juntar, utilizando um alicate. Pressione até ouvir um clique.



3. Corte o excesso de fio de limite 1 ou 2 centímetros acima de cada conector.



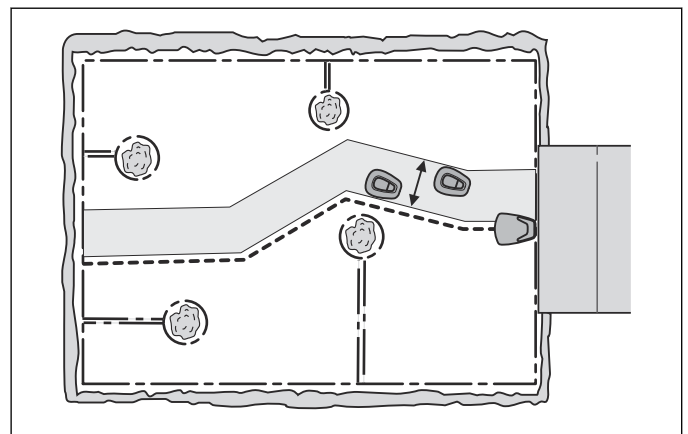
4. Empurre o conector para dentro dos pinos de metal. Empurre o conector para dentro do pino de contacto, marcado com L (esquerdo) e R (direito), na estação de carga. Certifique-se de que o conector está corretamente encaixado.



3.7 Instalação do cabo guia

O cabo guia é usado pelo corta-relva robótico para encontrar o caminho de volta até à estação de carregamento, mas também para guiar o corta-relva robótico para áreas afastadas do jardim.

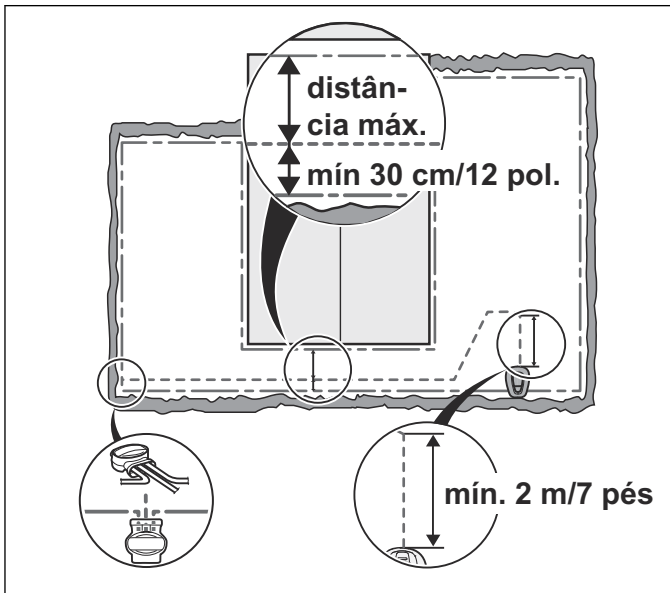
O mesmo rolo de cabo é utilizado para os fios/cabos delimitador e guia. O cabo guia, bem como o cabo delimitador, pode ser preso com grampos ou enterrado no solo.



O robô corta-relva desloca-se a diferentes distâncias do fio de guia para reduzir o risco de formação de marcas. A área ao lado do fio utilizada pelo corta-relvas robótico é denominada Corredor. Quando mais largo for o corredor permitido pela instalação, menor é o risco de formação de marcas no relvado.

O corta-relva robótico desloca-se sempre à esquerda do cabo guia, para quem está de frente para a estação de carregamento. Por conseguinte, o corredor situa-se à esquerda do fio de guia. Como tal, durante a instalação, é importante criar o maior espaço livre possível à

esquerda do fio de guia, para quem está de frente para a estação de carregamento.



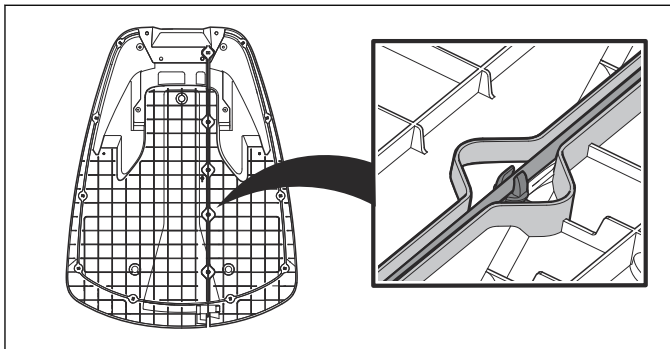
O cabo guia, bem como o cabo delimitador, pode ser preso com grampos ou enterrado no solo.



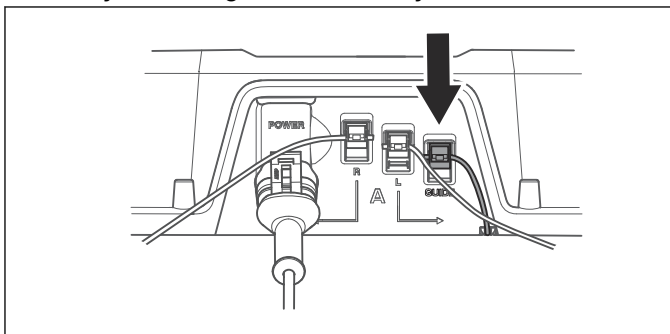
CUIDADO: Crie o maior espaço possível à esquerda do fio de guia (para quem está de frente para a estação de carregamento). Além disso, não é permitido colocar o cabo guia a menos de 30 cm do cabo delimitador.

3.7.1 Colocar e ligar o cabo guia

1. Passe o fio através da ranhura na parte inferior da placa de carga.



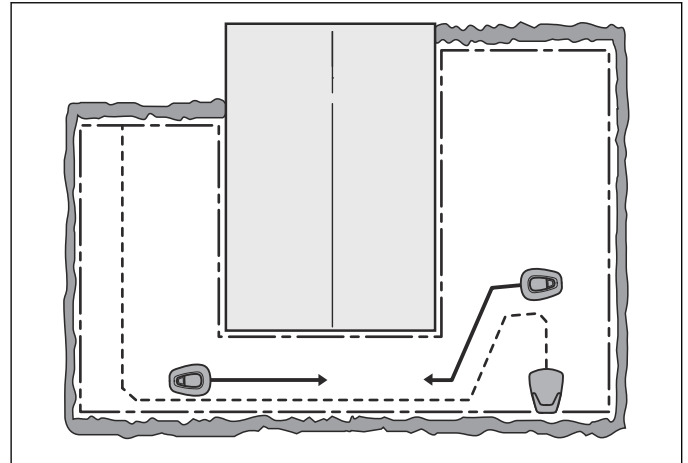
2. Coloque o conector no cabo guia, tal como descrito para o cabo delimitador no capítulo em *Ligar o fio de limite na página 19*. Ligue-o ao pino de contacto da estação de carga com a indicação GUIDE.



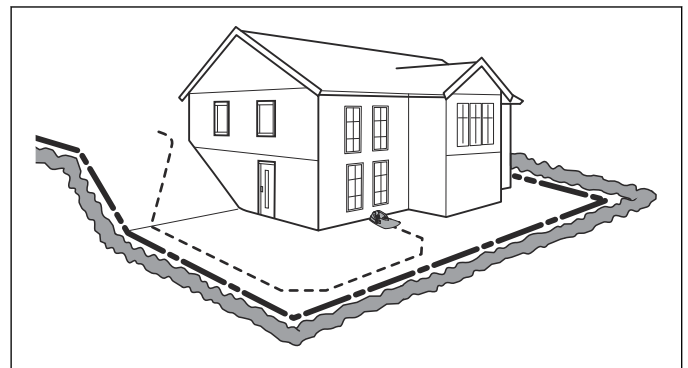
3. Passe o cabo guia pelo menos 2 m a direito a partir da borda da frente da placa de carga.

Caso o cabo guia tenha de ser colocado numa passagem:

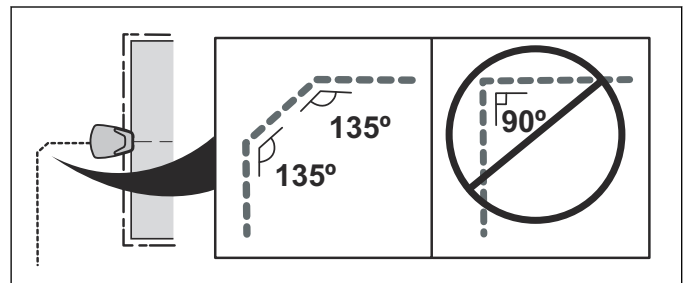
- O corta-relva robótico segue o cabo guia sempre do mesmo lado até e a partir da estação de carga. Isto significa que o cabo guia se encontra à direita do corta-relva robótico quando este se dirige para a estação de carga e à esquerda do corta-relva quando este se afasta da estação de carga.



- Caso o cabo guia tenha de ser instalado num declive íngreme, é vantajoso colocar o cabo de modo a formar um ângulo com o declive. Desta forma, é mais fácil para o corta-relva robótico seguir o cabo guia pelo declive.

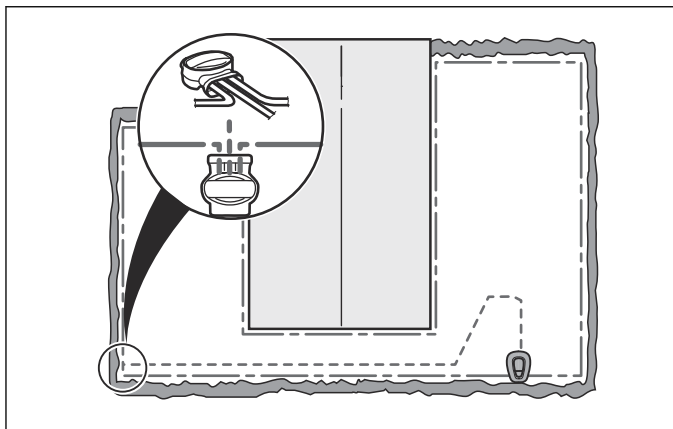


- Evite colocar o fio em ângulos acentuados. Desse modo, poderá ser difícil para o corta-relva robótico seguir o cabo guia.

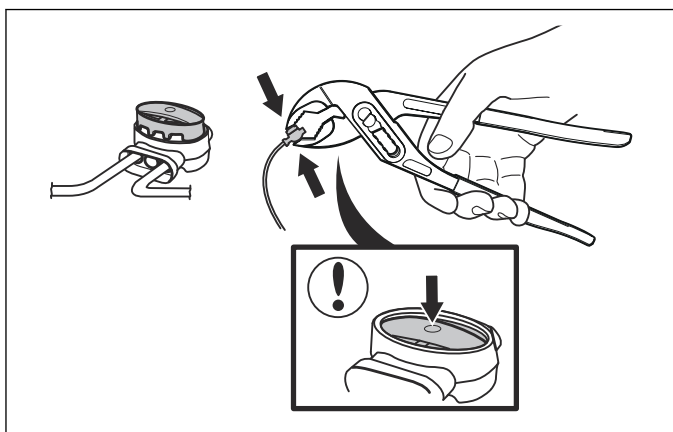


4. Estenda o cabo guia até ao ponto do cabo delimitador onde foi previamente colocado um laço para facilitar a ligação do cabo guia.
5. Corte o laço no cabo delimitador, utilizando, por exemplo um alicate de corte.
6. Ligue o cabo guia ao cabo delimitador, utilizando um acoplador:

- Insira o cabo delimitador em cada um dos orifícios do acoplador. Não importa que orifícios são utilizados para ligar cada um dos cabos delimitadores. Insira o cabo guia no orifício central do acoplador. Certifique-se de que os fios se encontram completamente inseridos, de modo que as extremidades sejam visíveis através da área transparente no outro lado do acoplador.



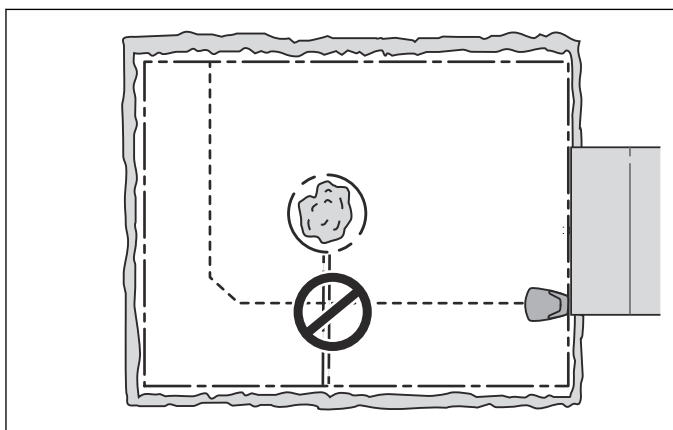
- Utilize um alicate ajustável para apertar totalmente o botão do acoplador.



7. Prenda o conector com grampos/enterre o conector no relvado.



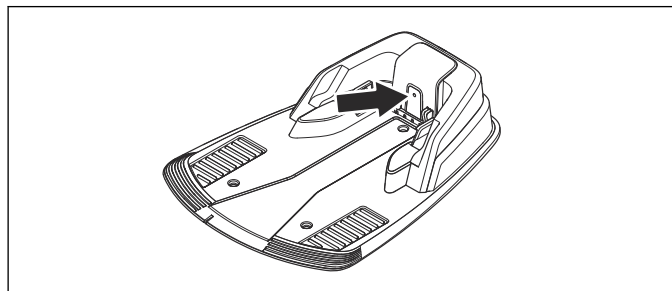
CUIDADO: O cabo guia não se pode cruzar com o cabo delimitador, por exemplo, no caso de um cabo delimitador ser colocado até a uma ilha.



CUIDADO: Teste o funcionamento do fio guia antes de utilizar o robô corta-relva.

3.8 Verificar a instalação

Verifique o sinal do laço, observando a luz indicadora na estação de carga.



Consulte *Luz indicadora na estação de carga na página 47* se a lâmpada não emitir uma luz verde contínua ou intermitente.

3.9 Primeiro arranque e calibração

Ao colocar o interruptor principal na posição 1 pela primeira vez, tem de ser realizada uma sequência de arranque no menu do corta-relva robótico, bem como uma calibração automática do sinal de guia. A calibração também é um bom teste para verificar se a instalação do cabo guia foi feita de modo que o corta-relva robótico possa facilmente seguir o cabo guia a partir da estação de carregamento.

1. Abra a cobertura, premindo o botão **STOP**.
2. Coloque o interruptor principal na posição 1.

Quando o corta-relva robótico é ligado pela primeira vez, é iniciada uma sequência de arranque. É solicitado o seguinte:

- Língua
- País
- Hora atual
- Data
- Código PIN de 4 dígitos. São permitidas todas as combinações, exceto 0000.

Nota: Utilize a página *MEMORANDO* no início do manual para tomar nota do código PIN.

3. Coloque o corta-relva robótico na estação de carregamento, conforme solicitado no visor. Prima o botão **START** e feche a cobertura. Em seguida, o corta-relva robótico inicia a calibragem da guia, saindo da estação de carregamento e seguindo o cabo guia até ao ponto em que o cabo guia se liga ao cabo delimitador para começar a cortar a relva. Verifique se o corta-relva robótico consegue seguir o cabo guia por todo o percurso. Se não conseguir, pode ter instalado o cabo guia de forma incorreta. Neste caso, certifique-se de que a instalação é efetuada conforme descrito em *Instalação do cabo guia na página 19*. Em seguida, efetue uma nova calibragem. Consulte *Calibrar guia, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li na página 30* sobre os modelos R38Li, R40Li, R45Li, R50Li e *Teste de*

ajustes na página 27 para os modelos R70Li, R80Li.

No caso do R70Li, R80Li, também é possível reduzir a largura de guia para que o robô corta-relva siga o fio de guia através de passagens muito estreitas. Utilize a função *Teste FORA* para efetuar uma nova calibragem no R70Li, R80Li. Consulte o capítulo *Instalação, R70Li/R80Li na página 26*.

3.10 Testar o acoplamento à estação de carga

Antes de utilizar o corta-relva robótico, certifique-se de que este consegue seguir o fio de guia por todo o percurso até à estação de carga e acoplar facilmente na mesma. Realize o teste abaixo.

1. Abra a cobertura do painel, premindo o botão **STOP**.
2. Coloque o corta-relva robótico junto ao ponto em que o fio de guia se liga ao fio de limite. Coloque o corta-relva robótico a cerca de 2 m do fio de guia, de frente para o fio de guia.
3. Selecione o modo *HOME* premindo a tecla com o símbolo de casa e premindo *OK* quando o cursor se encontrar em Home. Prima **START** e feche a tampa.
4. Certifique-se de que o corta-relva robótico segue o fio de guia por todo o percurso até à estação de carga e que acopla na mesma. Considera-se o teste bem-sucedido se o corta-relva robótico conseguir percorrer toda a distância até à estação de carga, seguindo o fio de guia, e acoplar à primeira tentativa. Se o corta-relva robótico não conseguir acoplar à primeira tentativa, ele tenta automaticamente outra vez. A instalação não é considerada bem-sucedida se o corta-relva robótico precisar de duas ou mais tentativas para acoplar na estação de carga. Neste caso, certifique-se de que a estação de carga, o fio de limite e o fio de guia estão instalados de acordo com as instruções.
5. O corta-relva robótico permanece na estação de carga até que o modo *AUTO* ou *MAN* seja selecionado. Consulte o capítulo *Seleção de funcionamento na página 37*.

Deve calibrar antes o sistema de guia, para que o teste acima descrito possa ter resultados satisfatórios. Consulte o capítulo *Primeiro arranque e calibração na página 21*.

3.11 Painel de controlo

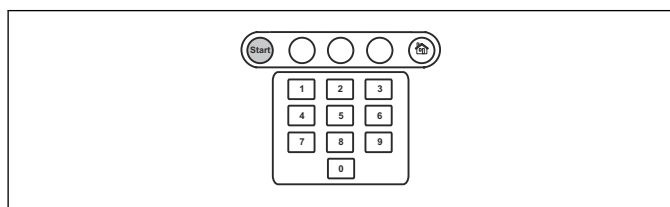
3.11.1 Instruções - Painel de controlo

Todos os comandos e definições do robô corta-relva são efetuadas através do painel de controlo. É possível aceder a todas as funções através de uma série de menus.

O painel de controlo é composto por um visor e um teclado. Todas as informações são apresentadas no visor e todas as entradas são efetuadas através dos botões.

3.11.2 Teclado

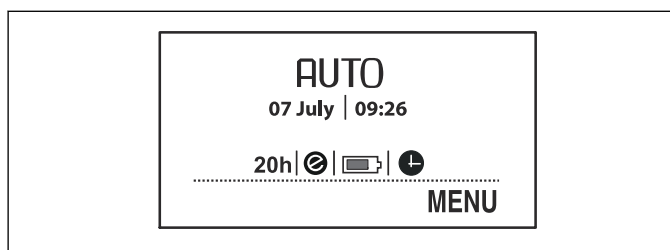
O teclado é composto por 4 grupos de botões:



- O botão **ARRANQUE** é utilizado para ativar o robô corta-relva. Normalmente, este é o último botão que se tem de premir antes de fechar a cobertura.
- Os 3 botões de **escolha múltipla** oferecem várias funções, dependendo do ponto onde se encontra na estrutura do menu. A função do botão é apresentada na parte inferior do visor.
- As **teclas numéricas** são utilizadas, por exemplo, para introduzir o código PIN ou as definições da hora.
- O botão de **seleção de funcionamento** tem o símbolo de uma casa. Quando o botão é premido, o modo de funcionamento é apresentado no visor.

3.11.3 Visor

Quando o botão **STOP** for premido e a cobertura for aberta, a janela de operação apresenta a hora, o modo de funcionamento selecionado, o número de horas de corte da relva, o estado da bateria e as definições do temporizador.



- O relógio mostra a hora atual.
- A data mostra o dia atual.
- O número de horas de funcionamento indica o número de horas desde o dia de fabrico que o corta-relva robótico esteve em funcionamento. O tempo que o corta-relva robótico esteve a cortar a relva ou a procurar a estação de carregamento é contado como tempo de funcionamento.
- *AUTO*, *MAN* ou *HOME* mostram qual o modo de funcionamento que está selecionado. Consulte o capítulo *Seleção de funcionamento na página 37*.
- O estado da bateria mostra a carga restante da bateria.
- Se o corta-relva robótico se encontrar no *Modo ECO*, é apresentado o símbolo ECO.
- O símbolo do relógio indica quando o temporizador está configurado. O símbolo do relógio é apresentado a preto quando o corta-relva robótico não pode cortar a relva devido a ajustes do temporizador.
- O texto *MENU* indica que é possível aceder ao menu principal, premindo o botão de escolha múltipla que se encontra por baixo do texto.

3.11.4 Submenus

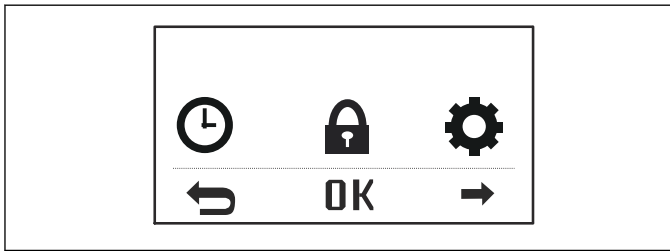
Existem vários submenus sob cada opção. Através dos submenus é possível aceder a todas as funções para efetuar as definições do corta-relva robótico.

Determinados submenus contêm opções que estão marcadas do lado esquerdo. Isto significa que essas opções estão selecionadas. Marque ou desmarque a caixa de verificação premindo em *OK*.

3.12 Estrutura do menu

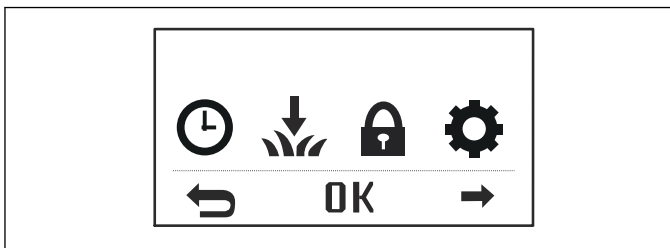
O menu principal do GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li oferece 3 opções:

- Temporizador
- Segurança
- Configurações



O menu principal do GARDENA R70Li, R80Li oferece 4 opções:

- Temporizador
- Instalação
- Segurança
- Configurações



A secção seguinte resume as seleções de menu encontradas no menu principal e fornece informações mais pormenorizadas sobre a forma de utilização de cada função e as opções de definição disponíveis.

3.12.1 Menu principal



Temporizador

A função de temporizador é uma ferramenta ideal para controlar os períodos durante os quais o robô corta-relva não deve cortar a relva, por exemplo, quando as crianças estão a brincar no jardim.



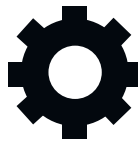
Instalação (apenas para o R70Li, R80Li)

Este função de menu é utilizada para personalizar a instalação. Em muitas áreas de trabalho não é necessário modificar as configurações de fábrica mas, consoante a complexidade do relvado, o resultado pode ser melhorado através de configurações manuais.



Segurança

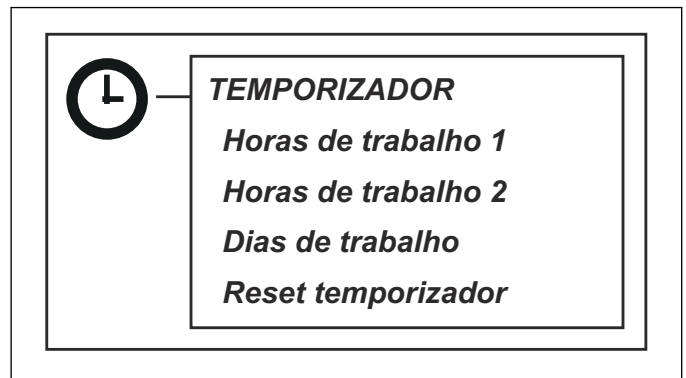
Neste menu, é possível efetuar configurações relacionadas com a segurança e a ligação entre o robô corta-relva e a estação de carga. Existem 3 níveis de segurança à escolha: *Baixo*, *Médio*, *Alto*.



Configurações

Esta configuração permite alterar as definições gerais do robô corta-relva, tais como a data e a hora. Também pode ligar/desligar o *modo ECO*.

3.13 Temporizador



Para obter o melhor resultado de corte, a relva não deve ser cortada com demasiada frequência. Quando o corta-relva robótico tem permissão para cortar demasiado a relva, esta poderá ficar com um aspeto achatado. Para além disso, o corta-relva robótico é submetido a um desgaste desnecessário. Se a área de trabalho for inferior à capacidade da área do robô corta-relva, a qualidade da relva pode ser melhorada se for cortada de dois em dois dias, em vez de algumas horas todos os dias. Para além disso, a relva beneficia se repousar completamente durante um período de, pelo menos, três dias uma vez por mês.

A função de temporizador também é uma forma ideal de controlar as horas de trabalho durante as quais o robô corta-relva não deve cortar a relva, por exemplo quando as crianças estão a brincar no jardim.

A definição de fábrica do *Temporizador* é 07:00-22:00, (R70Li/R80Li: 07:00-23:00) de Seg. - Dom. Normalmente, esta situação é adequada para uma área de trabalho correspondente à capacidade máxima. Se a área de trabalho for inferior à capacidade máxima, então deve utilizar o temporizador para minimizar o desgaste da relva e do corta-relva. Se definir o

temporizador manualmente, tenha em conta que o número de metros quadrados que o robô corta-relva corta por hora e por dia é aproximadamente o indicado na tabela de capacidade de trabalho. Consulte o capítulo *Para definir o temporizador na página 25*.

A tabela abaixo disponibiliza sugestões para diferentes configurações do temporizador, dependendo do tamanho do jardim. As horas apresentadas são meramente indicativas. Pode ser necessário ajustá-las em função do jardim e, por exemplo, da qualidade da relva e do crescimento durante a estação. Utilize a tabela da seguinte forma:

- Procure uma área de trabalho que melhor corresponda ao tamanho do relvado.
- Selecione uma quantidade adequada de dias de trabalho por semana (para algumas áreas de trabalho podem ser necessários 7 dias).
- A coluna de horas de trabalho por dia apresenta o número de horas por dia que o corta-relva robótico poderá trabalhar durante os dias de trabalho selecionados.
- A coluna de intervalo de tempo sugerido apresenta um intervalo de tempo que corresponde às horas de trabalho necessárias por dia.

3.13.1 Sugestões de temporizador

GARDENA R38Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	4,5	07:00 - 11:30
	7	3,5	07:00 - 10:30
200 m ²	5	9	07:00 - 16:00
	7	6,5	07:00 - 13:30
300 m ²	6	11	07:00 - 18:00
	7	9,5	07:00 - 16:30
380 m ²	7	12	07:00 - 19:00

GARDENA R40Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	4,5	07:00 - 11:30
	7	3	07:00 - 10:00
200 m ²	5	8,5	07:00 - 15:30
	7	6	07:00 - 13:00
300 m ²	6	10,5	07:00 - 17:30
	7	9	07:00 - 16:00
400 m ²	7	12	07:00 - 19:00

GARDENA R45Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	4	07:00 - 11:00
	7	2,5	07:00 - 09:30
200 m ²	5	7,5	07:00 - 14:30
	7	5,5	07:00 - 12:30
300 m ²	5	11	07:00 - 18:00
	7	8	07:00 - 15:00
400 m ²	7	10,5	07:00 - 17:30
450 m ²	7	12	07:00 - 19:00

GARDENA R50Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	3,5	07:00 - 10:30
	7	2,5	07:00 - 09:30
200 m ²	5	7	07:00 - 14:00
	7	5	07:00 - 12:00
300 m ²	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
400 m ²	6	11	07:00 - 18:00
	7	9,5	07:00 - 16:30
500 m ²	7	12	07:00 - 19:00

GARDENA R70Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	3	07:00 - 10:00
	7	2,5	07:00 - 09:30
200 m ²	5	6,5	07:00 - 13:30
	7	4,5	07:00 - 11:30
400 m ²	5	13	07:00 - 20:00
	7	9	07:00 - 16:00
600 m ²	6	16	07:00 - 23:00
	7	13,5	07:00 - 20:30
700 m ²	7	16	07:00 - 23:00

GARDENA R80Li			
Área de trabalho	Dias de trabalho por semana	Horas de trabalho por dia	Intervalo de tempo sugerido
100 m ²	5	3	07:00 - 10:00
	7	2	07:00 - 09:00
200 m ²	5	5,5	07:00 - 12:30
	7	4	07:00 - 11:00
400 m ²	5	11,5	07:00 - 18:30
	7	8	07:00 - 15:00
600 m ²	6	14	07:00 - 21:00
	7	12	07:00 - 19:00
800 m ²	7	16	07:00 - 23:00

3.13.2 Para definir o temporizador

- **Horas de trabalho 1:** para definir as horas de arranque e de paragem para *Horas de trabalho 1*, introduza cada hora pretendida em horas e minutos e prima *OK* para confirmar a hora introduzida.
- **Horas de trabalho 2:** para definir as horas de arranque e de paragem para *Horas de trabalho 2*,

introduza cada hora pretendida em horas e minutos e prima *OK* para confirmar a hora introduzida.

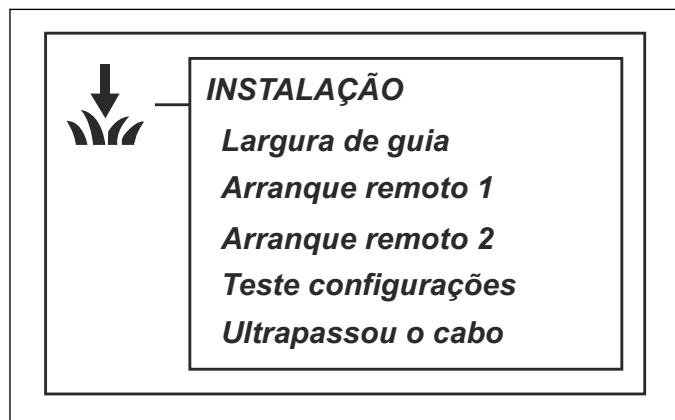
- **Dias de trabalho:** para selecionar os dias em que o corta-relva robótico deve trabalhar, seleccione os dias em que o corta-relva robótico irá trabalhar
- **Reset temporizador:** para repor os valores para as definições de fábrica, seleccione *Reset temporizador* e prima *OK*.

Para desativar *Hora de trabalho 1* ou *Hora de trabalho 2*, introduza a hora 00:00 - 00:00 para repor o temporizador para --:-- - --:--.

É apresentado na página inicial um símbolo de relógio quando o temporizador está configurado. O símbolo do relógio é apresentado a preto quando o corta-relva robótico não pode cortar a relva devido a ajustes do temporizador.

3.14 Instalação, R70Li/R80Li

Em muitas áreas de trabalho não é necessário alterar as configurações de fábrica mas, por vezes, consoante a complexidade do relvado, o resultado pode ser melhorado através de definições manuais.



As seguintes configurações de funcionamento estão disponíveis através desta seleção no menu principal.

- **Largura de guia:** Para selecionar a distância do cabo guia à qual o corta-relva tem permissão para se deslocar quando segue o fio até e a partir da estação de carregamento.
- **Arranque remoto 1:** para controlar o corta-relva robótico de modo que este chegue mais facilmente a partes mais afastadas do jardim.
- **Arranque remoto 2:** para controlar o corta-relva robótico de modo que este chegue mais facilmente a partes mais afastadas do jardim.
- **Teste configurações:** para verificar as configurações mencionadas acima.
- **Ultrapassou o cabo:** para definir a distância que o corta-relva robótico deve passar para lá do fio de limite antes de voltar para trás.

Para ver exemplos de configurações de instalação, consulte *Exemplos de esquemas de jardins na página 33*.

3.14.1 Largura de guia

A largura de guia é uma medida que indica a que distância do cabo guia o cortador de relva robótico tem permissão para se deslocar, quando segue o fio até e a partir da estação de carga. A área ao lado do fio utilizada pelo corta-relva robótico é denominada corredor.

O robô corta-relva tem uma predefinição para corredores com uma largura *média*. Para reduzir mais o risco de formação de marcas, recomenda-se a seleção de um corredor o mais largo possível. Normalmente, a definição de corredor *estrito* não é recomendada, mas

num jardim com uma ou várias passagens estreitas, um corredor estreito poderá ser a única opção. A definição de corredor *estrito* aumenta o risco de formação de marcas ao longo da guia.

3.14.2 Arranque remoto 1

Uma função importante com o fio de guia é a possibilidade de conduzir o corta-relva robótico para áreas do jardim afastadas, quando necessário. Esta função é muito útil para jardins onde, por exemplo, a parte da frente e a parte de trás estão unidas por uma passagem estreita.

Arranque remoto 1 — Proporção
Distância

3.14.2.1 Proporção

Com esta função ativada (quando é selecionada qualquer opção além de *Nunca*), o corta-relva robótico segue, por vezes, o fio de guia desde a estação de carga até à área afastada do jardim e começa a cortar a relva nesse local.

A frequência com que o corta-relva robótico deve seguir o fio de guia desde a estação de carga é selecionada em proporção do número total de vezes que o corta-relva sai da estação de carga. De todas as outras vezes, o corta-relva robótico sai da estação de carga da forma normal e começa a cortar a relva.

Proporção — Nunca
Por vezes
Médio
A miúdo
Sempre

- É possível selecionar uma das cinco seguintes opções;
 - *Nunca* (0%)
 - *Raramente* (aproximadamente 20%)
 - *Médio* (aproximadamente 50%)
 - *Frequentemente* (aproximadamente 80 %)
 - *Sempre* (100%)

Selecione a percentagem que corresponde à dimensão da área remota em relação à totalidade da área de trabalho. Se a dimensão da área distante for, por exemplo, inferior a metade da dimensão total da área de trabalho, deve selecionar *Raramente*. Se a dimensão da área distante for, por exemplo, metade da totalidade da área de trabalho, deve selecionar *Médio*. Compare com os exemplos em *Exemplos de esquemas de jardins na página 33*. A predefinição é *Raramente*.

3.14.2.2 Distância

Introduza a distância em metros do fio de guia, da estação de carga até à área remota onde o corta-relva robótico começa a cortar a relva. Sugestão! Utilize a função *Teste FORA* para determinar a distância até à área afastada. A distância em metros será apresentada no visor do corta-relva robótico.

3.14.3 Arranque remoto 2

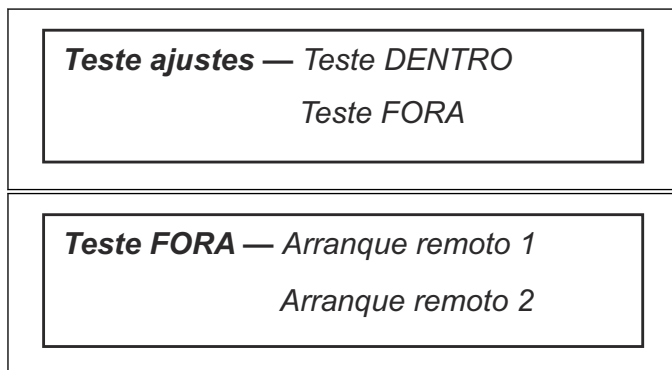
Se a área de trabalho tiver duas áreas afastadas, o fio de guia deve ser instalado de forma a alcançar ambas as áreas. Desse modo, é possível combinar *Arranque remoto 1* e *Arranque remoto 2* para conduzir o corta-relva robótico para cada uma das áreas.

As configurações para *Proporção* e *Distância* são efetuadas da mesma forma que para *Arranque remoto 1*. A predefinição é *Nunca*.

Tenha em consideração que o valor total para *Proporção* não pode exceder os 100%. Por exemplo, se for selecionado *N'vezes* para *Arranque remoto 1*, só é possível selecionar *Nunca* ou *Raramente* para *Arranque remoto 2*.

3.14.4 Teste de ajustes

No menu *Teste de ajustes*, é possível testar as definições de *Arranque remoto 1* e *Arranque remoto 2* e na área de trabalho em questão.



3.14.4.1 Teste FORA

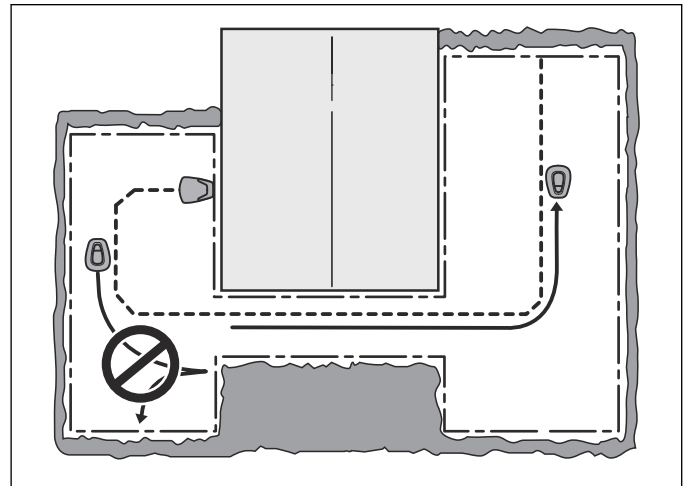
A função *Teste FORA* é utilizada para testar se a Largura guia selecionada é adequada para a instalação em questão e para calcular a distância da estação de carga até a uma área afastada.

Para testar as configurações em *Arranque remoto 1*:

Coloque o corta-relva robótico na estação de carga e selecione *Teste FORA - Arranque remoto 1*. Em seguida, o corta-relva robótico sai imediatamente da estação de carga ao longo do cabo guia e começa a cortar a relva após a distância indicada.

Caso exista uma passagem através da qual o corta-relva robótico não consiga passar, as configurações de Largura guia devem ser alteradas de *Largo* para *Médio*. Se necessário, a definição também pode ser alterada para *Estreito*. A configurações de guia Estreito só deve ser utilizada se nenhuma das outras configurações funcionar para essa instalação. Quando a função *Teste FORA* é ativada, o corta-relva robótico desloca-se à maior distância do fio permitida pela largura de guia selecionada.

A imagem mostra como o robô corta-relva se desloca através de uma passagem quando a *Largura de guia* está definida para *Média* e não para *Larga*.



Como medir a distância da estação de carga até uma área remota:

Introduza uma distância que indubitavelmente exceda a distância real. A distância máxima que pode ser introduzida é 100 metros. Coloque o corta-relva robótico na estação de carga e selecione *Teste FORA*. O corta-relva robótico sai imediatamente da estação de carga. A distância em metros será apresentada no visor do corta-relva quando o corta-relva robótico se encontra em funcionamento. Pare o corta-relva robótico na posição pretendida e observe a distância. Introduza o número de metros apresentado no campo *Distância* para a área de trabalho em questão.

Caso *Arranque remoto 2* tenha sido ativado, ou seja, caso tenha sido selecionada outra opção para além de *Nunca* para *Proporção*, essas configurações também terão de ser testadas. O teste de *Arranque remoto 2* é efetuado da mesma forma que para *Arranque remoto 1*.

3.14.4.2 Teste DENTRO

A função *Teste DENTRO* permite testar a forma como o corta-relva robótico acopla na estação de carregamento.

Nota: O *Teste DENTRO* só pode ser realizado depois de ter sido realizado o *Teste FORA*.

Se selecionar esta função, o corta-relva robótico desloca-se diretamente ao longo do fio de guia até à estação de carregamento e acopla com a mesma. O teste é aprovado apenas se o corta-relva robótico conseguir acoplar com a estação de carregamento à primeira tentativa. Se o corta-relva robótico não conseguir acoplar à primeira tentativa, ele tenta automaticamente outra vez. A instalação não é considerada bem-sucedida se o corta-relva robótico precisar de duas ou mais tentativas para acoplar na estação de carregamento.

3.14.5 Conduzir para fora do cabo

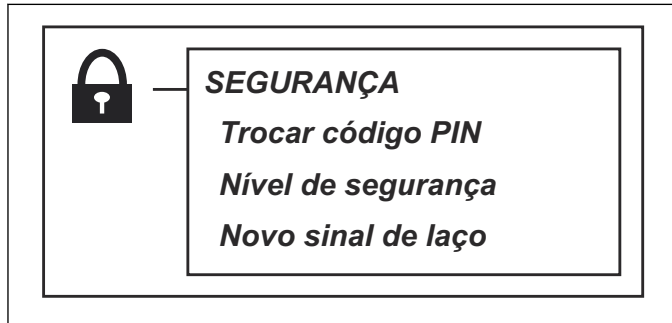
A parte da frente do corta-relva robótico passa sempre pelo fio de limite a uma distância específica antes de o corta-relva robótico voltar para trás. A distância predefinida é de 25 cm, mas pode ser alterada, caso seja necessário. O valor mínimo é de 20 cm e o valor

máximo é de 30 cm. Note-se que a distância dada não é mais do que um valor aproximado. Na verdade, a distância real que o corta-relva robótico passa além do fio de limite pode variar.

Especifique o número de centímetros que pretende que o corta-relva robótico ultrapasse o fio de limite e prima **OK**.

3.15 Segurança

Através desta seleção, é possível efetuar definições relacionadas com a segurança e a ligação entre o corta-relva e a estação de carregamento.



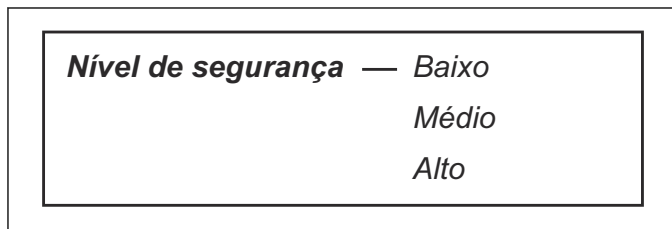
3.15.1 Alterar código PIN

Introduza o novo código PIN e prima **OK**. Introduza novamente o mesmo código e confirme premindo **OK**. Quando o código PIN é alterado, a mensagem *Código PIN alterado* é apresentada no visor.

Tome nota do novo código PIN na linha do **MEMORANDO** destinada a esse efeito. Consulte *Introdução na página 3*

3.15.2 Nível de segurança

Existem 3 níveis de segurança à escolha.



Os níveis de segurança *Baixo* e *Médio* proíbem o acesso ao corta-relva robótico se o código PIN não for conhecido. O nível de segurança *Alto* também inclui um aviso sonoro que soa se o código PIN correto não for introduzido após um determinado período de tempo.

Se introduzir um código PIN errado 5 vezes consecutivas, o corta-relva robótico fica bloqueado durante algum tempo. O tempo de bloqueio aumenta a cada tentativa incorreta de introduzir o código PIN.

Função	Baixo	Médio	Alto
Bloqueio de tempo	X	X	X
Pedido de PIN		X	X
Alarme			X

3.15.2.1 Bloqueio de tempo

Se esta função for ativada, o cortador de relva robótico não pode ser ligado após 30 dias, sem que seja introduzido primeiro o código PIN correto. Após os 30 dias, o robô corta-relva continua a cortar a relva como habitualmente, mas a mensagem *Introduzir código PIN* é apresentada quando a cobertura é aberta. Introduza novamente o código e prima **OK**.

3.15.2.2 Pedido de PIN

Esta função significa que o robô corta-relva solicita um código PIN quando o interruptor principal é colocado na posição *1* e de cada vez que a cobertura é aberta. Para utilizar o corta-relva robótico, é necessário introduzir o código PIN correto.

Se introduzir um código PIN errado 5 vezes consecutivas, o corta-relva robótico fica bloqueado durante algum tempo. O tempo de bloqueio aumenta a cada tentativa incorreta de introduzir o código PIN.

3.15.2.3 Alarme

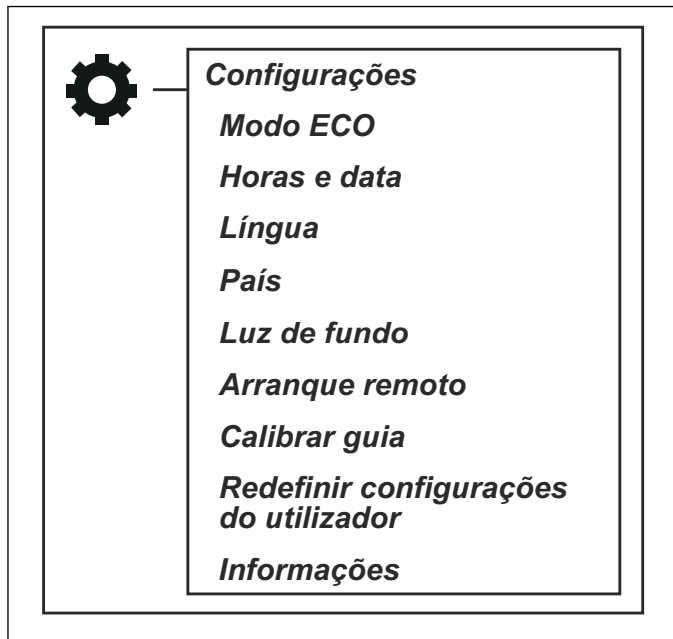
Esta função significa que é emitido um alarme no caso de o código PIN não ser introduzido no espaço de 10 segundos depois de premir o botão **STOP** ou de o corta-relva robótico ter sido levantado por algum motivo. Um tiquetaque indica que o código PIN deve ser introduzido para evitar que o alarme soe. O alarme pode ser desativado a qualquer momento, introduzindo o código PIN correto.

3.15.3 Novo sinal de laço

O sinal do laço é selecionado aleatoriamente para criar uma ligação única entre o corta-relva robótico e a estação de carga. Nalguns casos raros, poderá haver a necessidade de gerar um novo sinal, por exemplo, se duas instalações adjacentes tiverem um sinal muito semelhante.

1. Coloque o corta-relva robótico na estação de carga.
2. Selecione *Novo sinal do laço* no menu e prima **OK**.
3. Prima **OK** e aguarde a confirmação de que o sinal do laço foi gerado. Normalmente, este processo demora 10 segundos.

3.16 Ajustes



3.16.1 Modo ECO

Esta função desliga automaticamente o sinal do laço no laço de limite, nos cabos guia e na estação de carga quando o corta-relva robótico não está a cortar a relva, ou seja, quando o corta-relva está a carregar a bateria ou quando não tem permissão para cortar a relva devido às configurações do temporizador.

É adequado utilizar o *Modo ECO* quando existe outro equipamento sem fios incompatível com o corta-relva robótico, por exemplo, determinados anéis de indução magnética ou portas de garagem.

Quando o *modo ECO* está ativado, a luz indicadora na estação de carga fica verde intermitente. O *modo ECO* significa que o robô corta-relva só pode ser ligado na estação de carga e não fora desta na área de trabalho.

No *Modo ECO*, é muito importante premir sempre o botão **STOP** antes de retirar o corta-relva robótico da estação de carga. Não é possível ligar o robô corta-relva de outra forma. Caso o corta-relva tenha sido retirado por engano, sem que o botão **STOP** tenha sido premido primeiro, é necessário voltar a colocar o corta-relva na estação de carga e premir o botão **STOP**. Apenas desta forma é possível ligar o corta-relva robótico dentro da área de trabalho.

Selecione *Executar Modo ECO* e prima *OK* para ativar o *Modo ECO*.

Nota: Prima sempre o botão **STOP** antes de retirar o corta-relva robótico da estação de carga. Caso contrário, não é possível ligar o corta-relva robótico no interior da área de trabalho no *modo ECO*.

3.16.2 Horas e Data

Esta função permite definir a hora atual e o formato de hora pretendido do corta-relva robótico.

Hora e data — Ajustar horas

Ajustar data

Formato horas

Formato data

- **Ajustar horas:** Introduza a hora correta e prima *OK* para sair.
- **Ajustar data:** Introduza a data correta e prima *OK* para sair.
- **Formato de horas:** Coloque o cursor no formato de hora pretendido: 12h 24h. Prima *OK* para sair.
- **Formato da data:** Coloque o cursor no formato de data pretendido:

AAAA-MM-DD (ano-mês-dia)

MM-DD-AAAA (mês-dia-ano)

DD-MM-AAAA (dia-mês-ano)

Saia, premindo *OK*.

3.16.3 Língua

Defina o idioma com esta função.

Para seleccionar o idioma: Coloque o cursor no idioma pretendido e prima *OK*.

3.16.4 País

Com esta função, é possível seleccionar o país onde o corta-relva robótico funcionará.

Coloque o cursor no país pretendido e prima *OK*.

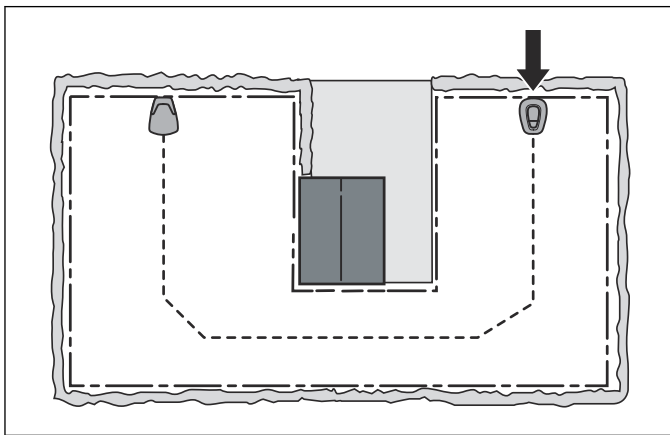
3.16.5 Luz de fundo, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

Para indicar onde se encontra o robô corta-relva à noite na área de trabalho, é possível permitir que o visor permaneça ligado quando o robô corta-relva está em funcionamento:

1. Selecione *Luz de fundo* no menu e prima *OK*.
2. Selecione uma das seguintes opções:
 - **Auto:** O visor fica aceso durante 1 minuto após a última vez que foi premida uma tecla.
 - **ON (LIGAR):** O visor fica permanentemente aceso quando o cortador de relva robótico está em funcionamento. O visor não se acende quando o cortador de relva robótico está parado, por exemplo, devido a uma definição do temporizador ou a uma possível perturbação.

3.16.6 Arranque remoto, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

Uma função importante com o fio de guia é a capacidade de conduzir o corta-relva robótico para áreas do jardim afastadas, quando necessário. Esta função é muito útil para jardins onde, por exemplo, a parte da frente e a parte de trás estão unidas por uma passagem estreita, onde a estação de carregamento não pode ser instalada.



Arranque remoto — Proporção

Proporção — Nunca

Por vezes

Médio

A miúdo

Sempre

Com esta função ativada (quando é selecionada qualquer opção além de *Nunca*), o corta-relva robótico segue o fio de guia desde a estação de carregamento até ao ponto em que o fio de guia se liga ao fio de limite. O corta-relva começa a cortar quando chega a este ponto. A frequência com que o corta-relva deve seguir o fio de guia desde a estação de carregamento é selecionada em proporção do número total de vezes que o aparelho sai da estação de carregamento. De todas as outras vezes, o corta-relva robótico sai da estação de carregamento da forma normal e começa a cortar a relva.

É possível selecionar uma das cinco seguintes opções:

1. *Nunca* (0%)
2. *Por vezes* (aproximadamente 20%)
3. *Médio* (aproximadamente 50%)
4. *Frequentemente* (aproximadamente 80%)
5. *Sempre* (100%)

Selecione a percentagem que corresponde à dimensão da área remota em relação à totalidade da área de trabalho. Se a dimensão da área distante for, por exemplo, inferior a metade da dimensão total da área de trabalho, deve selecionar *Raramente*. Se a dimensão da área distante for, por exemplo, metade da totalidade da área de trabalho, deve selecionar *Médio*. Compare com os exemplos em *Exemplos de esquemas de jardins na página 33*

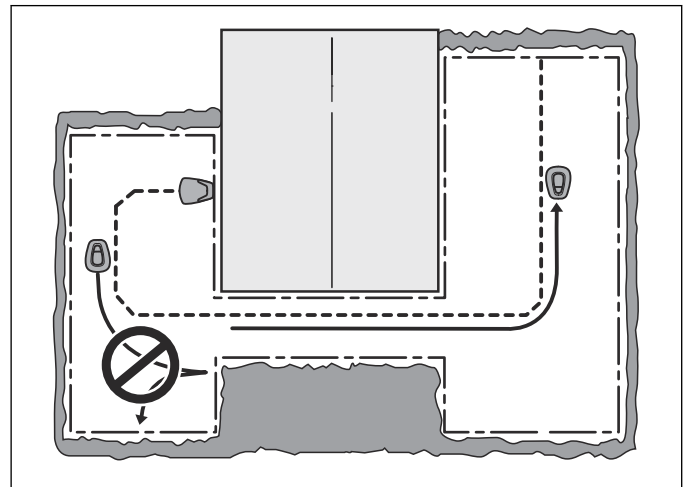
A predefinição é *Por Vezes*.

3.16.7 Calibrar guia, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

A função *Calibrar guia* permite testar se o corta-relva robótico consegue seguir o fio de guia quando sai da estação de carregamento.

Para testar o fio de guia:

1. Coloque o corta-relva robótico na estação de carregamento.
2. Selecione *Calibrar guia* e prima *OK*. O corta-relva robótico sai da estação de carregamento, realiza um processo de calibragem em frente à estação de carregamento e, em seguida, segue o fio de guia até ao ponto de ligação com o fio de limite e começa a cortar a relva nesse ponto.
3. Certifique-se de que o corta-relva robótico consegue seguir o fio de guia por todo o percurso até ao ponto de ligação com o fio de limite.



Se o corta-relva robótico não conseguir seguir o fio de guia por todo o percurso até ao ponto de ligação com o fio de limite, o teste falhou. É provável que a instalação não tenha sido efetuada de acordo com as instruções em *Instalação do cabo guia na página 19*. Os erros comuns são, por exemplo, não haver espaço aberto suficiente à esquerda do fio de guia, para quem está de frente para a estação de carregamento, ou o fio de guia não estar colocado num declive íngreme de modo a formar um ângulo. Consulte o capítulo *Colocar e ligar o cabo guia na página 20*.

Retifique a instalação e realize um novo teste com *Calibrar guia*.

3.16.8 Redefinir configurações de utilizador

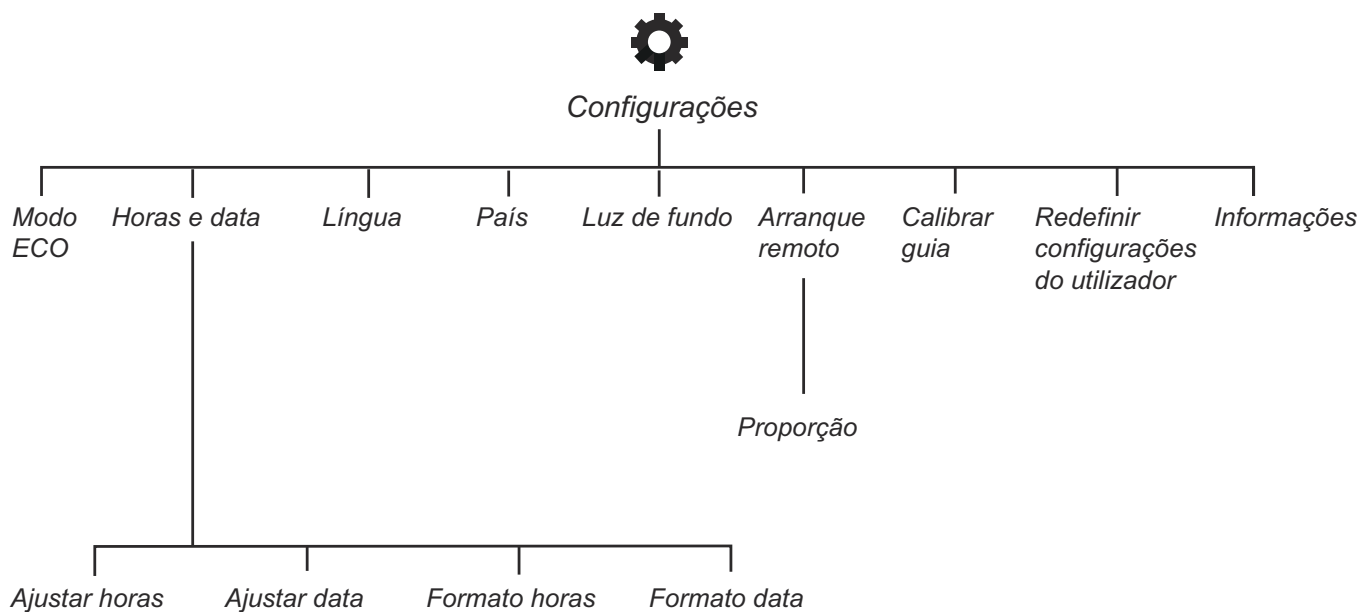
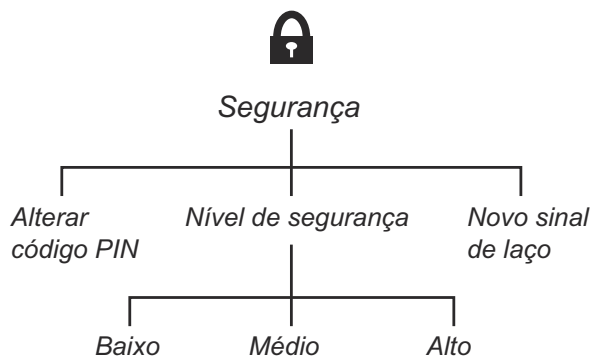
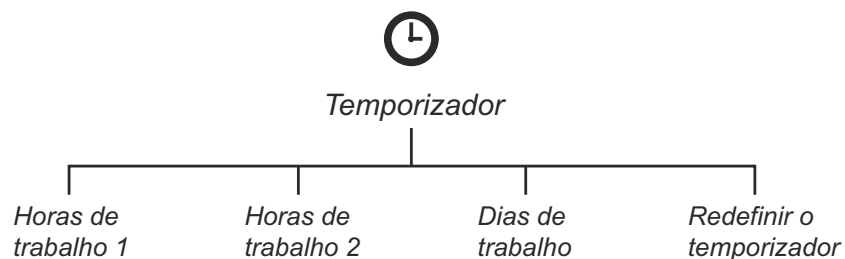
Esta função permite repor as configurações de fábrica do robô corta-relva.

1. Selecione *Redefinir configurações do utilizador* no menu e prima *OK*. Introduza o código PIN correto e prima *OK*.

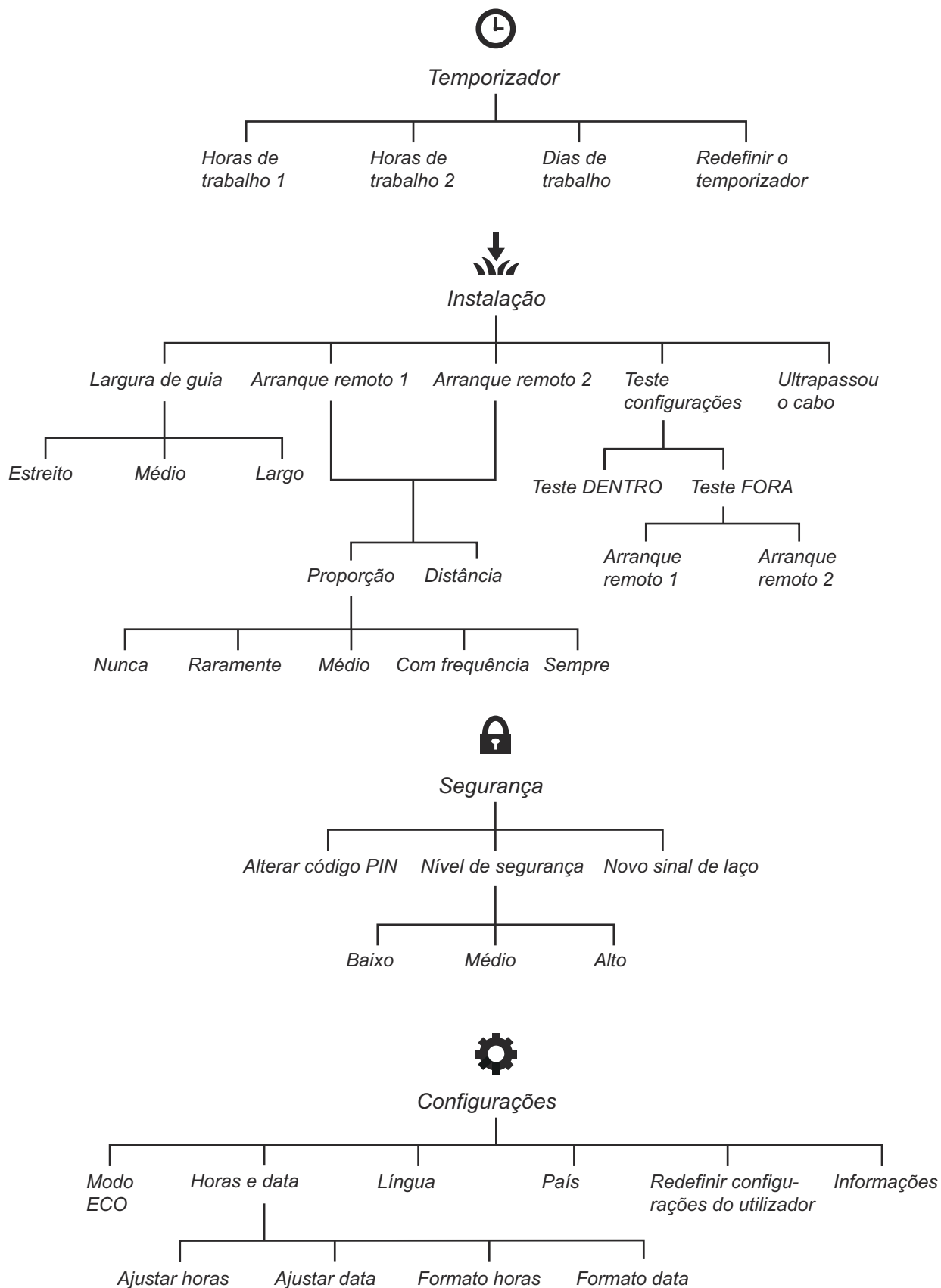
3.16.9 Informações

O menu *Informações* apresenta informações sobre o número de série e diferentes versões de software do robô corta-relva.

3.17 Descrição geral da estrutura do menu, R38Li, R40Li, R45Li, R50Li



3.18 Descrição geral da estrutura do menu, R70Li, R80Li



3.19 Exemplos de esquemas de jardins

Até certa medida, o comportamento do corta-relva robótico é controlado pelas configurações efetuadas. A adaptação das configurações do robô corta-relva à forma do relvado torna mais fácil para o robô corta-relva aceder com frequência a todas as zonas e, deste modo, obter um resultado de corte perfeito.

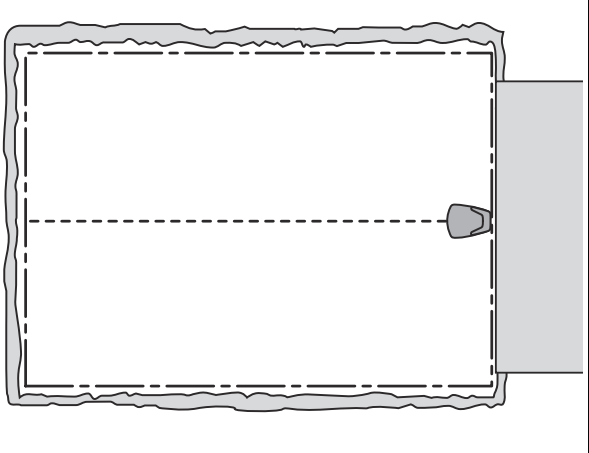
Diferentes esquemas requerem configurações diferentes. As páginas seguintes resumem vários exemplos de esquemas com propostas de instalação e configurações.

As configurações recomendadas do temporizador no seguinte exemplo são aplicáveis ao GARDENA R40Li, a menos que seja indicado o contrário.

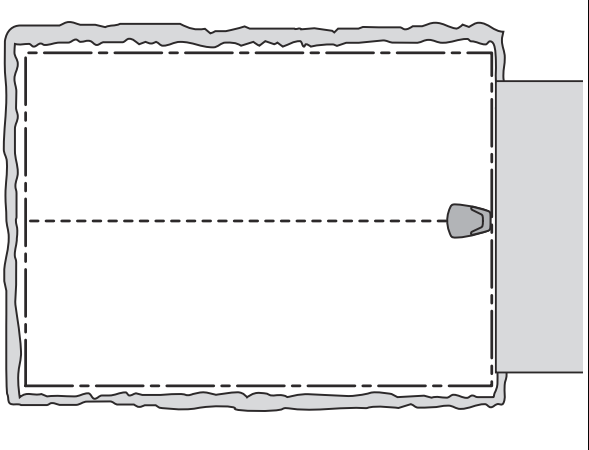
Para obter mais ajuda para a instalação, consulte www.gardena.com. Escolha o país e, em seguida, introduza as páginas de apoio para obter mais informações e vídeos.

Nota: As configurações de fábrica do robô corta-relva foram escolhidas para se adaptarem à maior variedade possível de jardins. As configurações apenas necessitam de ser ajustadas se existirem condições de instalação especiais.

3.19.1 Área aberta e plana

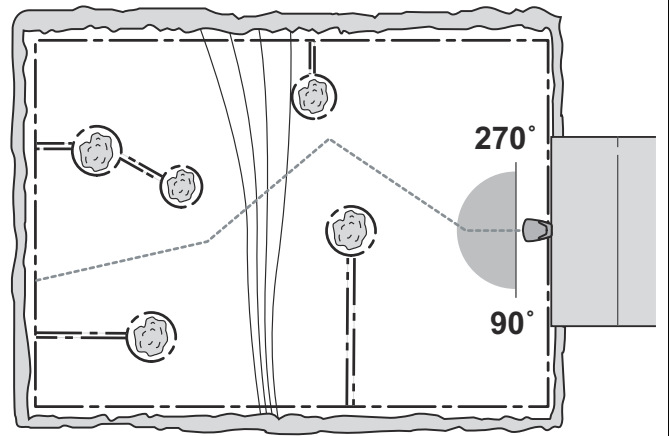
Área	150 m ²	
Temporizador	07:00 - 17:00 Segunda, Terça, Quarta, Sexta	
Arranque remoto - Proporção	Nunca	
Observações	O temporizador deve ser utilizado para evitar que a relva fique com um aspeto pisado, visto que a área é inferior à capacidade máxima do corta-relva robótico.	

3.19.2 Área aberta

Área	400 m ²	
Temporizador	07:00 - 22:00 (definição de fábrica) Segunda-Domingo	
Arranque remoto - Proporção	Nunca	
Observações	As configurações de fábrica são adequadas para esta instalação.	

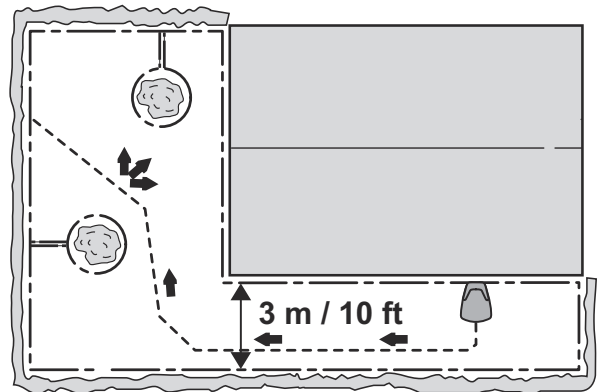
3.19.3 Várias ilhas e uma inclinação de 25%

Área	400 m ²
Temporizador	07:00 - 22:00 (definição de fábrica) Segunda-Domingo
Arranque remoto - Proporção	Raramente (valores de fábrica)
Observações	Coloque a estação de carga na parte menos elevada da área de trabalho. Coloque o cabo guia de modo a formar um ângulo com o declive. Certifique-se de que o cabo guia é colocado em conformidade com as recomendações presentes em <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i>



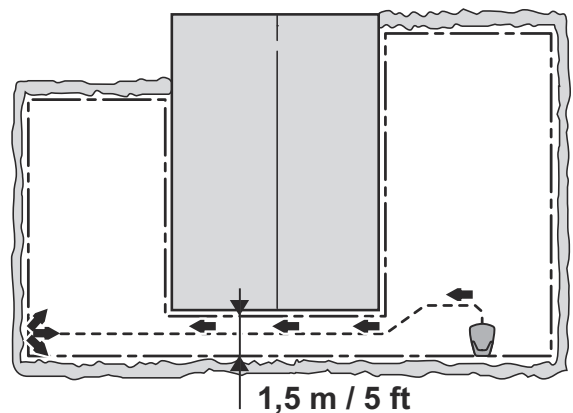
3.19.4 Jardim em forma de L com algumas ilhas e com a estação de carga instalada na área estreita

Área	200 m ²
Temporizador	07:00 - 22:00 2ª-feira Quarta, Sexta
Arranque remoto - Proporção	Com frequência
Observações	Uma vez que a maior parte da área de trabalho é de fácil acesso para o corta-relva robótico quando este segue o cabo guia a partir da estação de carga, selecione Proporção: <i>Frequentemente</i> . Certifique-se de que o cabo guia é colocado em conformidade com as recomendações presentes em <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i>



3.19.5 Jardim em forma de U ligado a uma passagem estreita

Área	200 m ²
Temporizador	07:00 - 22:00 2ª-feira, 4ª-feira, 6ª-feira
Arranque remoto - Proporção	Médio
Observações	O cabo guia deve atravessar a passagem estreita para assegurar que o corta-relva robótico consegue localizar facilmente a estação de carga a partir do lado esquerdo da área de trabalho. A Proporção: É selecionado <i>Médio</i> , uma vez que a área à esquerda é quase metade da área total. Certifique-se de que o cabo guia é colocado em conformidade com as recomendações presentes em <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i>



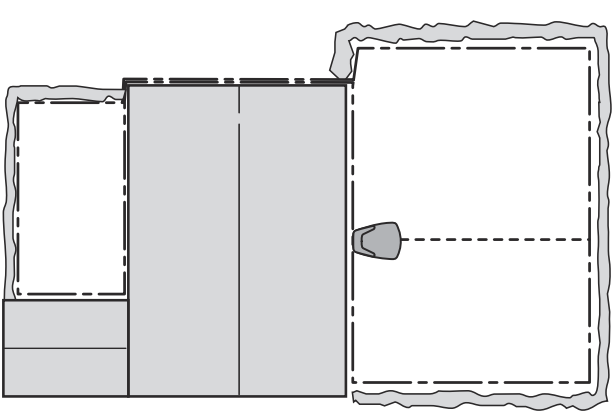
3.19.6 Área de trabalho assimétrica com uma passagem estreita e várias ilhas

Área	150 m ²	
Temporizador	07:00 - 17:00 Segunda, Terça, Quarta, Sexta	
Arranque remoto - Proporção	<i>Raramente</i> (valores de fábrica)	
Observações	O cabo guia deve ser colocado ao longo da passagem estreita para assegurar que o corta-relva robótico consegue localizar facilmente a estação de carga a partir do lado direito da área de trabalho. Selecionar <i>Proporção: Raramente</i> visto que a área à direita é uma pequena fração da área total. Certifique-se de que o cabo guia é colocado em conformidade com as recomendações presentes em <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i>	

3.19.7 Três áreas ligadas com duas passagens estreitas

Área	400 m ² . R70Li, R80Li apenas.	
Temporizador	07:00-23:00 Segunda, Terça, Quinta, Sexta	
Arranque remoto 1 - Proporção	<i>Raramente</i>	
Arranque remoto 2 - Proporção	<i>Raramente</i>	
Observações	Como a área de trabalho é composta por três áreas ligadas por duas passagens estreitas, é necessário usar <i>Arranque remoto 1</i> e <i>Arranque remoto 2</i> para obter um resultado de corte uniforme em toda a área de trabalho. Disponível no R70Li, R80Li. Certifique-se de que o cabo guia é colocado em conformidade com as recomendações presentes em <i>Instalação do cabo guia na página 19</i>	

3.19.8 Uma área secundária

Área	200 + 50 m ²	
Temporizador	07:00 - 18:00 Segunda, Terça, Quinta, Sexta	
Arranque remoto - Proporção	Raramente (valores de fábrica)	
Observações	A relva da área secundária é cortada utilizando o modo <i>MAN</i> à quarta-feira e ao sábado.	

4 Funcionamento

4.1 Interruptor principal



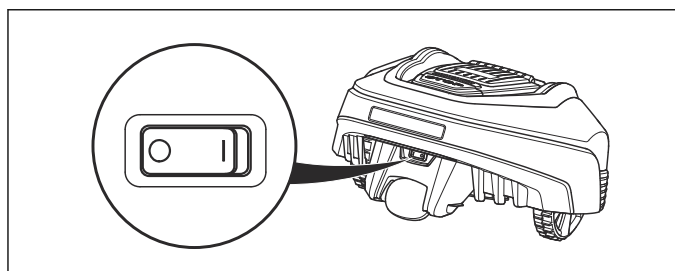
ATENÇÃO: Leia atentamente as instruções de segurança antes de ligar o corta-relva robótico.



ATENÇÃO: Mantenha as mãos e os pés afastados das lâminas rotativas. Nunca coloque as mãos ou os pés perto ou debaixo do corpo quando o motor se encontra em funcionamento.



ATENÇÃO: Nunca utilize o corta-relva robótico se estiverem pessoas, em especial crianças, ou animais de estimação na área de corte.

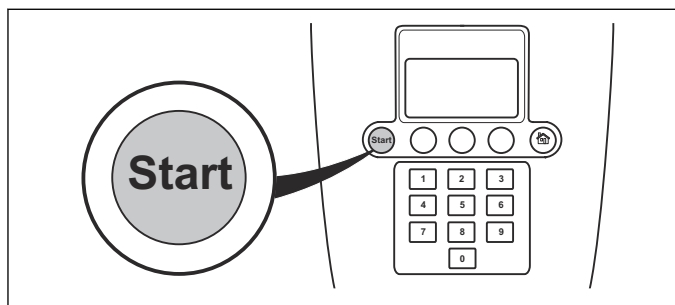


- Coloque o interruptor principal na posição **1** para ligar o corta-relva robótico.
- Coloque o interruptor principal na posição **0** quando o robô corta-relva não estiver a ser utilizado ou se estiver a ser realizado algum serviço, inspeção ou manutenção.

Quando o interruptor principal se encontra na posição **0**, os motores do corta-relva robótico não conseguem arrancar.

4.2 Início

1. Prima o botão **STOP** para abrir a cobertura do painel de controlo.
2. Coloque o interruptor principal na posição **1**.
3. Introduza o código PIN.
4. Prima o botão **START**.

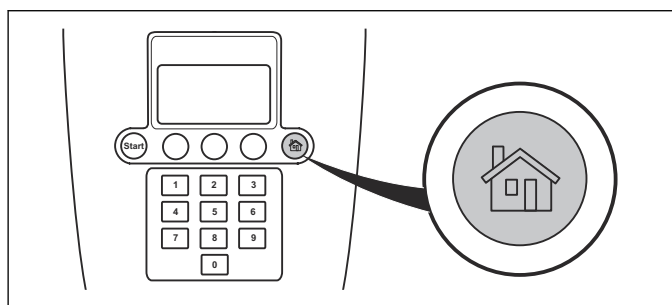


5. Feche a cobertura no espaço de 10 segundos. Se o corta-relva robótico estiver estacionado na estação de carga, só sai da mesma quando a bateria estiver totalmente carregada e se o temporizador estiver definido para permitir que o corta-relva funcione.

Nota: Antes de o disco da lâmina começar a funcionar, são emitidos 5 sinais sonoros durante 2 segundos.

4.3 Seleção de funcionamento

O botão de seleção de funcionamento é simbolizado através de uma casa. Quando o botão é premido, o modo de funcionamento é apresentado no visor. Se o botão for premido várias vezes consecutivamente, é possível optar entre os três diferentes modos de funcionamento.



1. **HOME:** Envia o corta-relva robótico para a estação de carga. Este modo mantém-se até que seja selecionado outro modo de funcionamento. O texto **HOME** é apresentado na janela de operação. Quando a bateria está totalmente carregada, o corta-relva robótico permanece estacionado na estação de carga. O robô corta-relva não sai da estação de carga e começa a cortar novamente a relva até que a seleção de funcionamento seja alterada para **AUTO**.

A definição Home também é utilizada após uma nova instalação ou quando são feitas alterações a uma instalação existente, para testar se o corta-relva robótico consegue seguir o cabo guia e acoplar na estação de carga. Consulte *Testar o acoplamento à estação de carga na página 22*

2. **AUTO:** Modo de funcionamento automático normal, em que o corta-relva robótico corta a relva e carrega automaticamente.
3. **MAN:** Deve usar o modo **MAN** quando cortar a relva de áreas secundárias (consulte *Áreas secundárias na página 17*).

Se for selecionado **MAN**, o corta-relva robótico corta a relva até a bateria descarregar. Em seguida, para e é apresentada a mensagem *Precisa carga manual*. Nesse caso, o corta-relva robótico tem de ser transportado manualmente para a estação de carga e, em seguida, ligado manualmente após o carregamento.

Se o robô corta-relva carregar a bateria em modo **MAN**, a bateria carrega totalmente, o corta-relva afasta-se cerca de 20 cm da estação de carga e, em seguida, para. Isto indica que o corta-relva está carregado e pronto a começar a funcionar.

Se precisar de cortar a relva na área de trabalho principal após o carregamento, deve mudar o modo

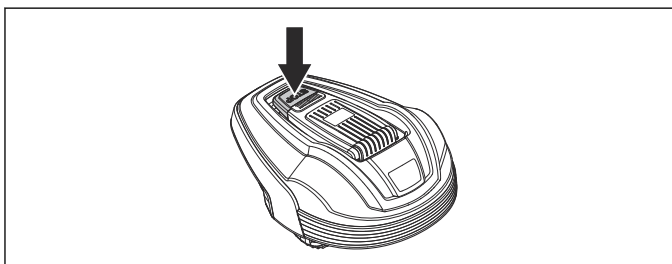
de funcionamento para *AUTO* antes de colocar o corta-relva robótico na estação de carga.

Nota: Prima sempre o botão **START** antes de fechar a cobertura para ligar o corta-relva robótico. Se o botão **ARRANQUE** não for premido, é emitido um sinal sonoro de mensagem e o robô corta-relva não arranca.

4.4 Parar

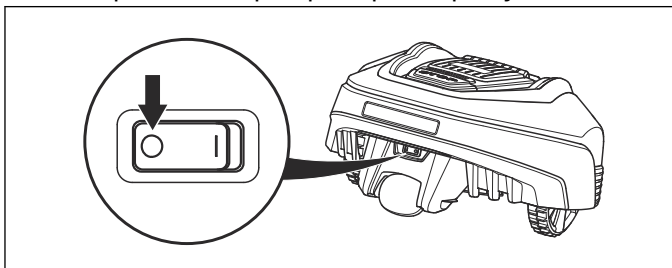
1. Prima o botão **STOP**.

O corta-relva robótico para, o motor da lâmina para e a cobertura abre-se.



4.5 Desligue

1. Prima o botão **STOP**.
2. Coloque o interruptor principal na posição 0.



Desligue sempre o corta-relva robótico utilizando o interruptor principal, caso seja necessário efetuar uma manutenção ou transportar o corta-relva robótico para fora da área de trabalho.

4.6 Temporizador e Standby

Utilize a função de temporizador (consulte *Temporizador na página 23*) para evitar ter uma relva pisada.

4.6.1 Espera

O corta-relva robótico tem uma função de tempo de espera integrada, de acordo com a tabela de tempo de espera. O período de espera proporciona, por exemplo, uma boa oportunidade para regar ou brincar no relvado.

Modelo	Tempo de espera, mínimo de horas por dia
GARDENA R38Li	12
GARDENA R40Li	12
GARDENA R45Li	12
GARDENA R50Li	12
GARDENA R70Li	8
GARDENA R80Li	8

4.6.2 Para definir o temporizador

Quando definir o temporizador, tenha em conta o número de metros quadrados que o corta-relva robótico corta por hora e por dia (indicado na tabela de capacidade de trabalho).

Modelo	Capacidade de trabalho aproximada, m ² por hora e dia
GARDENA R38Li	43
GARDENA R40Li	33
GARDENA R45Li	38
GARDENA R50Li	42
GARDENA R70Li	44
GARDENA R80Li	50

Se a área de trabalho tiver, por exemplo, 360 m² de dimensão, o R70Li deverá funcionar durante 8 horas por dia. Os tempos são aproximados e dependem, por exemplo, da qualidade da relva, do gume das lâminas e da idade da bateria.



ATENÇÃO: Utilize o temporizador para evitar cortar a relva nas horas em que se encontram, no relvado, crianças, animais de estimação ou qualquer objeto que possa ficar danificado com as lâminas em rotação.

A definição de fábrica para o temporizador é entre as 07:00 - 22:00 para os modelos GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li e entre as 07:00 - 23:00 para os modelos GARDENA R70Li, R80Li. Permite cortar a relva todos os dias da semana. No entanto, o robô corta-relva não funcionará durante o período de espera integrado.

4.6.3 Exemplo 1

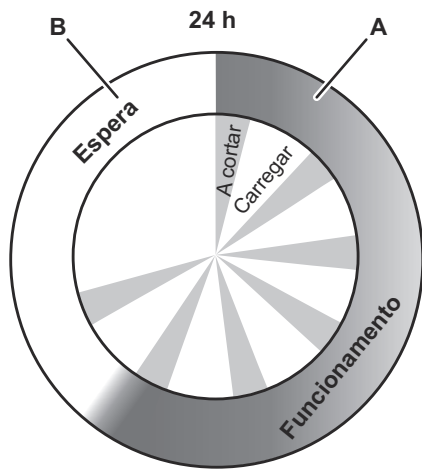
As horas usadas neste exemplo são aplicáveis ao GARDENA R40Li, mas o princípio é o mesmo para os outros modelos.

Definição do temporizador, *Período 1*: 07:00 - 22:00

Período ativo (A): 07:00 - 19:00

As definições de fábrica asseguram que o corta-relva robótico começa a cortar a relva às 07:00. No entanto, o corta-relva fica estacionado no modo de espera na estação de carregamento a partir das 19:00 e fica inativo até começar novamente a cortar a relva às 07:00.

Se as definições do temporizador forem divididas em 2 períodos de trabalho, o período de espera pode ser dividido em vários períodos. No entanto, o tempo de espera mínimo tem de estar de acordo com a tabela de tempo de espera.



GARDENA R40Li

Funcionamento, A = máx. horas	12
Em carregamento/espera, B = mín. horas	12

4.6.4 Exemplo 2

As horas usadas neste exemplo são aplicáveis ao GARDENA R40Li, mas o princípio é o mesmo para os outros modelos.

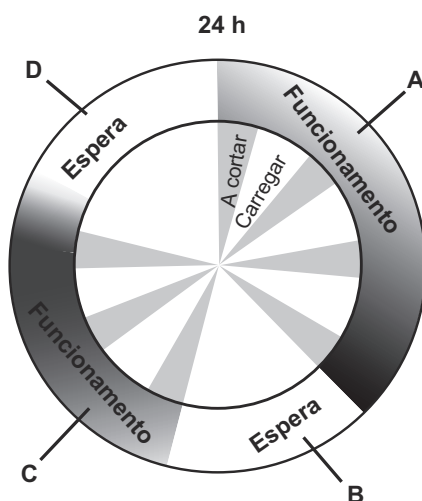
Definição do temporizador *Período 1* (A): 06:00 - 16:00

Definição do temporizador *Período 2* (C): 20:00 - 23:00

Período ativo (A): 06:00 - 16:00

Período ativo (C): 20:00 - 22:00

O corta-relva robótico funciona entre as 06:00 e as 16:00. Começa novamente às 20:00 e para de funcionar às 23:00 devido ao modo de espera até começar novamente às 06:00.



GARDENA R40Li

Funcionamento, A + C = máx. horas	12
Em carregamento/espera, B + D = mín. horas	12

4.7 Carregar uma bateria descarregada

Quando o corta-relva robótico GARDENA é novo ou esteve armazenado durante um período longo, a bateria está descarregada e necessita ser carregada antes de se ligar o aparelho.



ATENÇÃO: Carregue o robô corta-relva utilizando apenas uma estação de carregamento que se destina a este fim. A utilização incorreta pode provocar choque elétrico, o sobreaquecimento ou a fuga de líquido corrosivo proveniente da bateria.

Em caso de fuga de eletrólito, lave a zona afetada com água e procure assistência médica se a substância entrar em contacto com os olhos, etc.

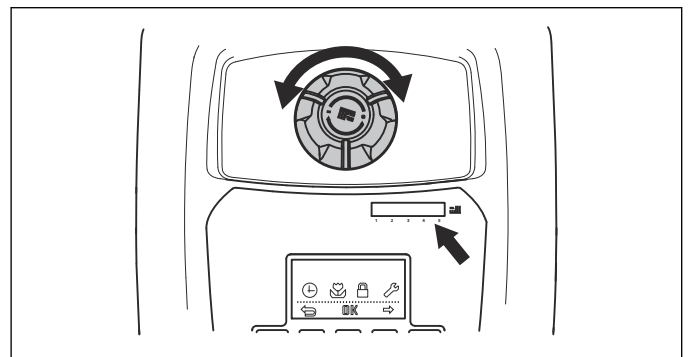
1. Coloque o interruptor principal na posição *1*.
2. Coloque o cortador de relva robótico na estação de carga. Abra a cobertura e empurre o corta-relva robótico para dentro, tanto quanto possível, para assegurar um contacto adequado entre o corta-relva robótico e a estação de carregamento. Veja o contacto e as faixas de carga em *Vista geral do produto na página 5*.
3. O visor apresenta uma mensagem a indicar que o carregamento está em curso.

4.8 Ajustar a altura de corte

A altura de corte pode variar entre MÍN (2 cm) e MÁX (5 cm).

Para ajustar a altura de corte:

1. Prima o botão **STOP** para parar o robô corta-relva e abrir a cobertura.
2. Rode o botão de ajuste da altura para a posição pretendida. A posição seleccionada é indicada pela coluna laranja no indicador de regulação da altura.
 - Rode no sentido inverso ao dos ponteiros do relógio para aumentar a altura de corte.
 - Rode no sentido dos ponteiros do relógio para diminuir a altura de corte.



CUIDADO: Durante a primeira semana após uma nova instalação, a altura de corte deve ser definida como MÁX para evitar danificar o fio de laço. Depois, a altura de corte pode ser diminuída gradualmente em cada duas

semanas, até se obter a altura de corte pretendida.

5 Manutenção

5.1 Introdução - manutenção

Para melhorar a fiabilidade de funcionamento e prolongar a vida útil: verifique e limpe o robô corta-relva regularmente e, se necessário, substitua as peças desgastadas. Todas as operações de manutenção e assistência devem ser feitas de acordo com as instruções do GARDENA. Consulte o capítulo *Termos da garantia na página 56*.

Quando o corta-relva robótico é utilizado pela primeira vez, o disco da lâmina e as lâminas devem ser inspecionados uma vez por semana. Se o nível de desgaste durante esse período for baixo, o intervalo de inspeção pode ser aumentado.

É importante que o disco da lâmina rode com facilidade. Os gumes das lâminas não devem estar danificados. A vida útil das lâminas varia muito e depende, por exemplo, de:

- Tempo de funcionamento e tamanho da área de trabalho.
- Tipo de relva e crescimento sazonal.
- Solo, areia e utilização de fertilizantes.
- A presença de objetos, tais como pinhas, fruta caída de árvores devido ao vento, brinquedos, ferramentas, pedras, raízes, etc.

A vida útil normal é de 4 a 7 semanas quando utilizado em condições favoráveis. Consulte *Substituir as lâminas na página 41* para saber como substituir as lâminas.



ATENÇÃO: Utilize luvas de proteção.

Nota: O funcionamento com lâminas rombas proporciona um resultado de corte de pior qualidade. A relva não é cortada de forma perfeita e é necessária mais energia, fazendo com que o cortador de relva robótico não corte uma área tão grande.

5.2 Limpar o robô corta-relva

É importante manter o corta-relva robótico limpo. Um corta-relva com uma grande quantidade de relva agarrada não consegue transpor declives com tanta facilidade. Recomenda-se que efetue a limpeza utilizando uma escova.

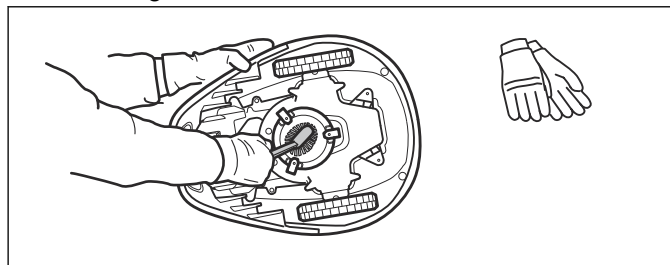


CUIDADO: Nunca utilize uma máquina de lavar de alta pressão nem sequer água corrente para limpar o corta-relva robótico. Nunca utilize solventes para a limpeza.

5.2.1 Chassi e disco da lâmina

1. Coloque o interruptor principal na posição 0.
2. Levante o corta-relva robótico e coloque-o de lado.
3. Limpe o disco da lâmina e o chassi utilizando, por exemplo, uma escova de cozinha. Ao mesmo tempo, verifique se o disco da lâmina roda

livremente em relação à proteção da base. Verifique, também, se as lâminas estão intactas e rodam livremente. Se entrarem folhas de relva compridas ou outros objetos para o interior do aparelho, estes poderão travar o disco da lâmina. Mesmo um ligeiro efeito de travagem leva a um maior consumo de energia e, na pior das hipóteses, irá impedir que o robô corta-relva consiga cortar um relvado grande.



5.2.2 Chassi

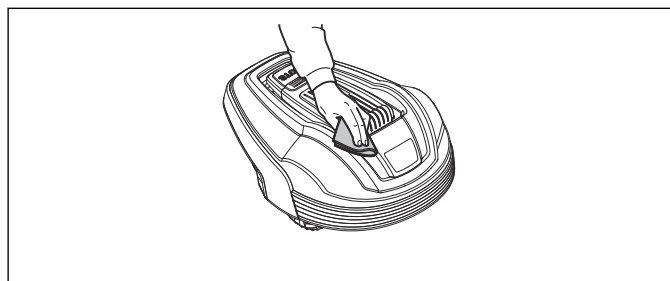
Limpe a parte inferior do chassi. Escove ou limpe com um pano húmido.

5.2.3 Rodas

Limpe em torno das rodas dianteiras e traseiras, bem como do suporte das rodas traseiras. A relva nas rodas pode afetar o funcionamento do corta-relva em declives.

5.2.4 Corpo

Utilize uma esponja ou um pano suave húmido para limpar o corpo. Se o corpo estiver muito sujo, poderá ser necessário utilizar uma solução de sabão ou detergente líquido.



5.2.5 estação de carregamento

Limpe a estação de carregamento regularmente e remova relva, folhas, galhos e outros objetos que possam impedir o acoplamento.

5.3 Substituir as lâminas



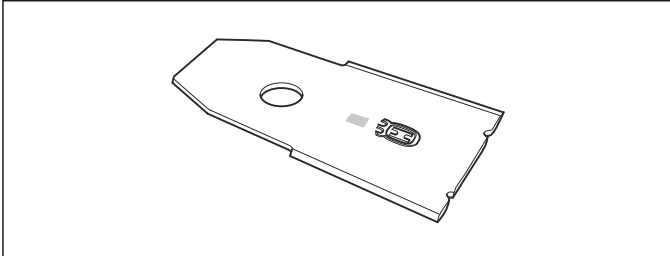
ATENÇÃO: Utilize sempre as lâminas e os parafusos do tipo correto. A GARDENA só pode garantir a segurança quando utiliza lâminas originais. Se substituir apenas as lâminas e reutilizar o parafuso, o parafuso poderá ficar desgastado durante o corte. Nesse caso, as lâminas poderão ser projetadas por debaixo do corpo e causar ferimentos graves.

Por motivos de segurança, substitua as peças gastas ou danificadas. Mesmo que as lâminas estejam intactas,

devem ser substituídas regularmente para obter um melhor resultado de corte e um baixo consumo de energia.

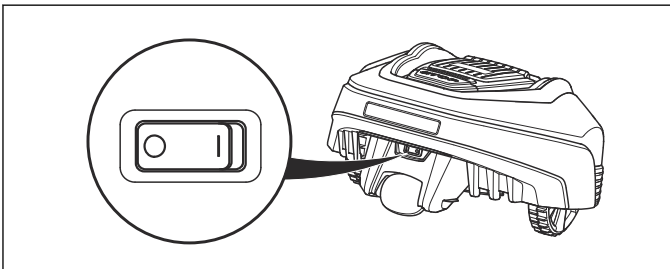
O robô corta-relva tem 3 lâminas aparafusadas ao disco da lâmina. As 3 lâminas e os respectivos parafusos têm de ser substituídos ao mesmo tempo, para que o sistema de corte fique equilibrado.

Utilize lâminas originais da GARDENA identificadas com o logótipo da marca H, consulte *Garantia na página 56*.

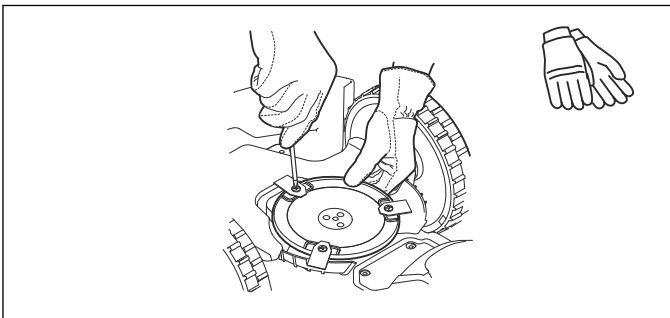


5.3.1 Substituir as lâminas

1. Coloque o interruptor principal na posição 0.



2. Vire o robô corta-relva para baixo. Coloque o robô corta-relva sobre uma superfície macia e limpa para evitar riscar o corpo e a cobertura.
3. Retire os 3 parafusos. Utilize uma chave de parafusos estreita ou em cruz.



4. Retire cada lâmina e parafuso.
5. Aperte as lâminas e os parafusos novos.
6. Verifique se as lâminas rodam livremente.

5.4 Bateria

A bateria não precisa de manutenção, mas tem uma vida útil limitada de 2 a 4 anos.

A vida útil da bateria depende da duração da estação e do número horas por dia que o cortador de relva robótico é utilizado. Uma estação longa ou muitas horas de utilização por dia significam que a bateria tem de ser substituída com mais regularidade.



ATENÇÃO: Carregue o robô corta-relva utilizando apenas uma estação de carregamento que se destina a este fim. A

utilização incorreta pode provocar choque elétrico, o sobreaquecimento ou a fuga de líquido corrosivo proveniente da bateria. Em caso de fuga de eletrólito, lave a zona afetada com água e procure assistência médica se a substância entrar em contacto com os olhos, etc.



CUIDADO: A bateria tem de ser completamente carregada antes do armazenamento durante o inverno. Caso a bateria não seja completamente carregada, poderá ficar danificada e, em certos casos, ficar inutilizada.

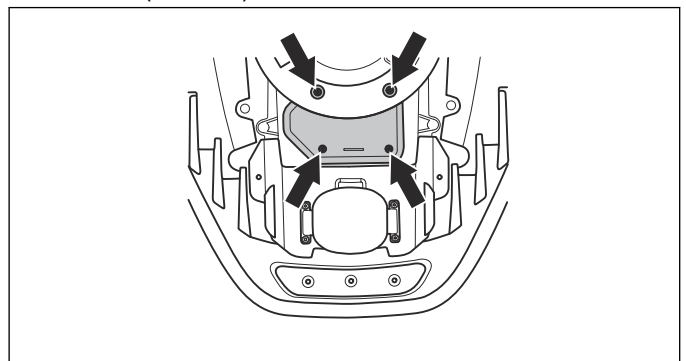
Se os tempos de funcionamento do robô corta-relva forem mais curtos que o normal entre os carregamentos, isto indica que a bateria está a ficar gasta e que, eventualmente, precisa de ser substituída. A bateria está boa enquanto o robô corta-relva mantiver a relva bem cortada.

5.4.1 Substituir a bateria



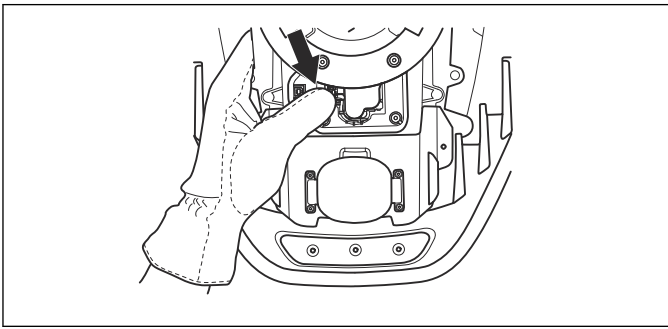
ATENÇÃO: Utilize apenas pilhas originais recomendadas pelo fabricante. A segurança do produto não pode ser garantida com pilhas que não sejam originais. Não utilize pilhas não recarregáveis.

1. Coloque o interruptor principal na posição 0.
2. Diminua a altura de corte para a posição mais baixa.
3. Vire o corta-relva robótico ao contrário. Coloque o corta-relva robótico sobre uma superfície macia e limpa para não riscar o corpo e cobertura do visor.
4. Limpe em redor da cobertura da bateria.
5. Desaperte os quatro parafusos da cobertura da bateria (Torx 20) e retire a cobertura da bateria.



6. Desaperte o parafuso do suporte de fixação da bateria e retire o suporte.
7. Retire a bateria, puxando a correia.
8. Instale uma nova bateria original.

Nota: Carregue na faixa de contacto para colocar a bateria na posição correta e não na própria bateria.



9. Instale o suporte de fixação da bateria e volte a apertar o parafuso para fixar no lugar.
10. Coloque a tampa do compartimento da bateria sem apertar os cabos. Se a vedação da cobertura da bateria estiver visivelmente danificada, é necessário substituir a cobertura completa da bateria.
11. Aperte os quatro parafusos da cobertura da bateria (Torx 20).
12. Reponha a altura de corte no nível pretendido.

5.5 Revisão durante o Inverno

Antes do armazenamento durante o Inverno, leve o robô corta-relva a um representante local da GARDENA para efetuar uma revisão. As revisões regulares durante o Inverno irão manter o robô corta-relva em boas condições e criar as melhores condições para a estação seguinte, sem que ocorram problemas no funcionamento.

Normalmente, a revisão inclui o seguinte:

- Limpeza completa do corpo, do chassi, do disco da lâmina e de todas as outras peças que se movem.
- Teste do funcionamento e dos componentes do corta-relvas.
- Verificação e, se necessário, substituição de itens de desgaste, tais como lâminas e rolamentos.
- Teste a capacidade da bateria do corta-relvas, bem como uma recomendação para a sua substituição, caso seja necessário.
- Se necessário, o representante local da GARDENA também pode atualizar o robô corta-relva com software novo, incluindo novas funcionalidades, caso aplicável.

6 Resolução de problemas

6.1 Introdução - resolução de problemas

Neste capítulo, são listadas várias mensagens que podem ser apresentadas no visor em caso de avaria. Apresentamos uma sugestão da causa e ações a realizar para cada mensagem. Este capítulo também apresenta alguns sintomas que podem ajudá-lo caso o corta-relva robótico não funcione conforme esperado. É possível encontrar mais sugestões de medidas a tomar em caso de avaria ou sintomas em www.gardena.com.

6.2 Mensagens

Abaixo estão listadas várias mensagens que podem ser apresentadas no visor do corta-relva robótico. Contacte o seu revendedor GARDENA se a mesma mensagem aparecer com frequência.

Mensagem	Causa	Ação
<i>Motor da roda bloqueado, esquerdo</i>	Relva ou outro objeto envolto em torno do pinhão.	Verifique o pinhão e remova a relva ou outro objeto.
<i>Motor da roda bloqueado, direito</i>	Relva ou outro objeto envolto em torno do pinhão.	Verifique o pinhão e remova a relva ou outro objeto.
<i>Sistema de corte bloqueado</i>	Relva ou outro objeto envolto em torno do disco da lâmina.	Verifique o disco da lâmina e remova a relva ou outro objeto.
	O disco da lâmina encontra-se numa poça de água.	Desloque o corta-relva robótico e, se possível, evite a acumulação de água na área de trabalho.
<i>Sem sinal de laço</i>	A fonte de alimentação não está ligada.	Verifique a ligação à tomada de parede e veja se disparou um disjuntor de fuga à terra. Verifique se o cabo de baixa tensão está ligado à estação de carga.
	O fio de limite não está ligado à estação de carga	Certifique-se de que o conector do cabo delimitador se encontra bem encaixado na estação de carga. Se estiverem danificados, substitua-os. Consulte o capítulo <i>Ligar o fio de limite na página 19</i> .
	Fio de limite partido.	Descubra onde é a rutura. Substitua a secção danificada do laço por um novo fio de laço e una-o utilizando um acoplador original. Consulte o capítulo <i>Encontrar ruturas no fio de laço na página 49</i> .
	O cabo delimitador é cruzado no percurso até uma ilha e de volta.	Verifique se o cabo delimitador é estendido de acordo com as instruções, p. ex., na direção correta à volta da ilha. Consulte o capítulo <i>Limites dentro da área de trabalho na página 16</i> .
	A ligação entre o corta-relva robótico e a estação de carga foi interrompida.	Coloque o corta-relva robótico na estação de carga e gere um novo sinal de laço através de <i>Segurança -> Novo sinal do laço</i> .
	Perturbações causadas por objetos de metal (vedações, aço de reforço) ou cabos enterrados na proximidade.	Tente mover o fio de limite.
<i>Preso</i>	O corta-relva robótico ficou preso nalgum objeto.	Liberte o corta-relva robótico e verifique o motivo pelo qual ele ficou preso.
	O corta-relva robótico está preso por trás de vários obstáculos.	Verifique se existem obstáculos que tornem difícil para o corta-relva robótico prosseguir do local atual.

Mensagem	Causa	Ação
<i>Fora da área de trabalho</i>	As ligações do fio de limite à estação de carga estão cruzadas.	Verifique se o fio de limite está ligado corretamente.
	O fio de limite está demasiado próximo da extremidade da área de trabalho.	Verifique se o fio de limite foi colocado de acordo com as instruções em <i>Cabo delimitador na página 15</i> .
	A área de trabalho é demasiado inclinada.	
	O fio de limite está colocado na direção errada em redor de uma ilha.	
	Perturbações causadas por objetos de metal (vedações, aço de reforço) ou cabos enterrados na proximidade.	Tente mover o fio de limite.
	O corta-relva robótico tem dificuldade em distinguir o sinal de outra instalação de um corta-relva robótico que se encontre na proximidade.	Coloque o corta-relva robótico na estação de carga e gere um novo sinal de laço através de <i>Segurança -> Novo sinal do laço</i> .
<i>Bateria baixa / Bateria vazia</i>	O corta-relva robótico não consegue encontrar a estação de carga.	Certifique-se de que a estação de carga e o fio de guia estão instalados de acordo com as instruções em <i>Instalação na página 11</i> .
	O fio de guia está partido ou não está ligado.	Verifique se a luz indicadora na estação de carga está amarela intermitente. Consulte a solução em, <i>Luz indicadora na estação de carga na página 47</i> .
	A bateria está gasta.	Substitua a bateria. Consulte o capítulo <i>Bateria na página 42</i> .
	A antena da estação de carga tem um defeito.	Verifique se a luz indicadora na estação de carga está vermelha intermitente. Consulte o capítulo <i>Luz indicadora na estação de carga na página 47</i> .
<i>PIN errado</i>	Foi introduzido um código PIN errado. São permitidas cinco tentativas e, em seguida, o teclado é bloqueado durante cinco minutos.	Introduza o código PIN correto. Contacte o representante GARDENA local, caso se tenha esquecido do código PIN.
<i>Motor da roda sobre-carregado, direita</i> <i>Roda sobrecarregada, esquer</i>	O corta-relva robótico ficou preso nalgum objeto.	Liberte o corta-relva robótico e verifique o motivo pelo qual não existe propulsão. Se for devido à relva estar molhada, espere até que a relva seque antes de utilizar o corta-relva robótico.
<i>Nenhuma se move</i>	O corta-relva robótico ficou preso nalgum objeto.	Liberte o corta-relva robótico e verifique o motivo pelo qual não existe propulsão. Se for devido à relva estar molhada, espere até que a relva seque antes de utilizar o corta-relva robótico.
	A área de trabalho inclui um declive íngreme.	A inclinação máxima garantida é de 25%. Os declives mais íngremes devem ser isolados. Consulte o capítulo <i>Declives na página 17</i> .
	O fio de guia não está colocado de modo a formar um ângulo com o declive.	Se o fio de guia for colocado num declive, deve ser colocado de modo a formar um ângulo com o declive. Consulte <i>Declives na página 17</i>

Mensagem	Causa	Ação
<i>Estação de carga bloqueada</i>	O contacto entre as faixas de carga e as faixas de contacto pode ser mau e o corta-relva robótico fez várias tentativas de carregamento.	Coloque o corta-relva robótico na estação de carga e certifique-se de que as faixas de carga e as faixas de contacto fazem bom contacto.
	Existe um objeto a obstruir o corta-relva robótico.	Remova o objeto.
	A estação de carga está inclinada ou dobrada.	Confirme se a estação de carga está colocada em piso totalmente plano e horizontal. A estação de carga não deve estar inclinada ou dobrada.
<i>Bloqueado na estação</i>	Um objeto está a impedir que o corta-relvas robótico saia da estação de carga.	Remova o objeto.
<i>De cabeça para baixo</i>	O corta-relva robótico está demasiado inclinado ou ficou virado ao contrário.	Ponha o corta-relva robótico direito.
<i>Precisa carga manual</i>	O corta-relva robótico encontra-se no modo de funcionamento <i>MAN</i> .	Coloque o corta-relva robótico na estação de carga. Este comportamento é normal e não é necessária nenhuma ação.
<i>Novo arranque hh:mm</i>	A definição do temporizador não permite que o corta-relva robótico funcione.	Altere as configurações do temporizador. Consulte o capítulo <i>Temporizador na página 23</i> .
	O período de repouso está a decorrer. O corta-relva robótico tem uma função de tempo de espera integrada, de acordo com a tabela de tempo de espera.	Este comportamento é normal e não é necessária nenhuma ação. Consulte o capítulo <i>Temporizador e Standby na página 38</i> .
<i>O corte de hoje está concluído</i>	O período de repouso está a decorrer. O corta-relva robótico tem uma função de tempo de espera integrada, de acordo com a tabela de tempo de espera.	Este comportamento é normal e não é necessária nenhuma ação. Consulte o capítulo <i>Espera na página 38</i> .
<i>Elevado</i>	O sensor de elevação foi ativado porque o corta-relva ficou preso.	Solte o corta-relva.
<i>Falha sensor choque, frontal/traseiro</i>	O corpo do corta-relva não se consegue mover livremente em torno do seu chassis.	Certifique-se de que o corpo do corta-relva se consegue mover livremente em torno do seu chassis.
<i>Problema de propulsão na roda, direita/esquer</i>	Relva ou outro objeto envolto em torno da roda propulsora.	Limpar as rodas e a zona em redor das mesmas.
<i>Alarme! Cortador desligado</i>	O alarme foi ativado porque o corta-relva foi desligado.	Ajuste o nível de segurança do corta-relva no menu de segurança.
<i>Alarme! Cortador parado</i>	O alarme foi ativado porque o corta-relva parou.	
<i>Alarme! Cortador elevado</i>	O alarme foi ativado porque o corta-relva foi levantado.	
<i>Alarme! Cortador inclinado</i>	O alarme foi ativado porque o corta-relva foi inclinado.	
<i>Problema da bateria temporal</i>	Problema da bateria temporal ou relacionado com o software no corta-relva.	Voltar a arrancar o corta-relva. Desligar e voltar a ligar a bateria.
<i>Corrente de carregamento demasiado alta</i>	Fonte de alimentação errada ou avariada.	A mensagem pode requerer uma ação por parte do técnico de manutenção autorizado.

6.3 Luz indicadora na estação de carga

Para uma instalação totalmente funcional, a luz indicadora na estação de carga deve emitir uma luz verde constante. Se aparecer qualquer outra coisa, siga o guia para resolução de problemas abaixo.

Se ainda necessitar de ajuda para resolver algum problema, contacte o representante local GARDENA.

Luz	Causa	Ação
<i>Luz verde constante</i>	Tudo em ordem	Nenhuma ação necessária
<i>Luz verde intermitente</i>	Existem sinais bons e o <i>Modo ECO</i> está ativado.	Nenhuma ação necessária. Para obter mais informações sobre o <i>Modo ECO</i> , consulte <i>Modo ECO na página 29</i> .
<i>Luz azul intermitente</i>	O cabo delimitador não se encontra ligado à estação de carga	Certifique-se de que o conector do cabo delimitador se encontra bem encaixado na estação de carga. Consulte o capítulo <i>Ligar o fio de limite na página 19</i> .
	Rutura no cabo delimitador	Descubra onde é a rutura. Substitua a secção danificada do cabo delimitador por um novo fio de laço e una-o utilizando um acoplador original. Consulte o capítulo <i>Encontrar ruturas no fio de laço na página 49</i> .
<i>Luz amarela intermitente</i>	O cabo guia não se encontra ligado à estação de carga	Certifique-se de que o conector do cabo guia se encontra corretamente ligado à estação de carga. Consulte <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i>
	Rutura no cabo guia	Descubra onde é a rutura. Substitua a secção danificada do cabo guia por um novo fio de laço e una-o utilizando um acoplador original.
<i>Luz vermelha intermitente</i>	Interrupção na antena da estação de carga	Contacte o representante local GARDENA.
<i>Luz vermelha constante</i>	Falha na placa de circuito impresso ou fonte de alimentação incorreta na estação de carga. A falha deverá ser corrigida por um técnico de manutenção autorizado.	Contacte o representante local GARDENA.

6.4 Sintomas

Se o corta-relva robótico não funcionar conforme esperado, siga o guia de resolução de problemas abaixo.

Existe uma página de FAQ (questões frequentemente colocadas) em www.gardena.com que fornece respostas mais pormenorizadas a uma série de questões padrão. Se, mesmo assim, não conseguir determinar o motivo da falha, contacte representante local GARDENA.

Sintomas	Causa	Ação
O corta-relva robótico tem dificuldade em acoplar.	O cabo delimitador não se encontra disposto numa linha longa e direita que esteja suficientemente afastada da estação de carga.	Verifique se a estação de carregamento foi instalada de acordo com as instruções em <i>Colocar o cabo delimitador na página 18</i>
	O fio de guia não se encontra inserido na ranhura na parte inferior da estação de carregamento.	É imprescindível ao funcionamento que o fio de guia fique completamente direito e na posição correta debaixo da estação de carregamento. Por isso, certifique-se de que o cabo guia se encontra sempre na sua ranhura na estação de carga. Consulte o capítulo <i>Colocar e ligar o cabo guia na página 20</i> .
	A estação de carga encontra-se num declive.	Coloque a estação de carga numa superfície que seja completamente plana. Consulte o capítulo <i>Estação de carga na página 12</i> .
Resultados de corte irregulares.	O corta-relva robótico trabalha poucas horas por dia.	Aumente o tempo de corte. Consulte o capítulo <i>Temporizador na página 23</i> .
	O ajuste da <i>Proporção</i> está incorreto em relação ao traçado da área de trabalho.	Certifique-se de que seleciona o valor de <i>Proporção</i> correto.
	O formato da área de trabalho requer a utilização de <i>Arranque remoto 1</i> e <i>Arranque remoto 2</i> para que o corta-relva robótico encontre o caminho para todas as áreas afastadas.	Utilize também <i>Arranque remoto 2</i> para conduzir o corta-relva robótico até a uma área afastada. Consulte o capítulo <i>Arranque remoto 2 na página 27</i> . Aplica-se apenas ao GARDENA R70Li, R80Li.
	Área de trabalho demasiado grande.	Tente limitar a área de trabalho ou aumentar o tempo de funcionamento. Consulte o capítulo <i>Temporizador na página 23</i> .
	Lâminas não afiadas.	Substitua todas as lâminas e os respetivos parafusos, de modo que as peças rotativas fiquem equilibradas. Consulte o capítulo <i>Substituir as lâminas na página 41</i> .
	Relva comprida em relação à altura de corte definida.	Aumente a altura de corte e, em seguida, diminua-a sucessivamente.
	Acumulação de relva junto ao disco da lâmina ou em redor do eixo do motor.	Verifique se o disco da lâmina roda livremente e com facilidade. Se isso não acontecer, desaparafuse o disco da lâmina e remova a relva e quaisquer objetos estranhos. Consulte o capítulo <i>Limpar o robô corta-relva na página 41</i> .
O corta-relva robótico funciona à hora errada	É necessário acertar o relógio do corta-relva robótico.	Acerte o relógio. Consulte o capítulo <i>Horas e Data na página 29</i> .
	As horas de arranque e de paragem do corte estão incorretas.	Restabeleça as configurações de hora de arranque e de paragem do corte. Consulte o capítulo <i>Horas e Data na página 29</i> .
O corta-relva robótico vibra.	Lâminas danificadas resultam num desequilíbrio do sistema de corte.	Inspecione as lâminas e os parafusos e substitua-os, se necessário. Consulte o capítulo <i>Substituir as lâminas na página 41</i> .
	Muitas lâminas na mesma posição resultam num desequilíbrio do sistema de corte.	Certifique-se de que existe apenas uma lâmina em cada parafuso.

Sintomas	Causa	Ação
O corta-relva robótico funciona, mas o disco da lâmina não roda.	O corta-relva robótico está à procura da estação de carga.	Nenhuma ação. O disco da lâmina não roda quando o cortador de relva robótico está à procura da estação de carregamento.
O corta-relva robótico corta durante períodos mais curtos do que o habitual entre os carregamentos.	Existe relva ou outro objeto estranho a bloquear o disco da lâmina.	Retire e limpe o disco da lâmina. Consulte <i>Limpar o robô corta-relva na página 41</i> .
Os tempos de corte e de carregamento são mais curtos que o habitual.	A bateria está gasta.	Substitua a bateria. Consulte o capítulo <i>Bateria na página 42</i> .
O corta-relva robótico está estacionado há horas na estação de carga.	O corta-relva robótico tem uma função de tempo de espera integrada, de acordo com a tabela de tempo de espera. Consulte o capítulo <i>Espera na página 38</i> .	Nenhuma ação.
	A cobertura foi fechada sem que o botão START fosse premido primeiro.	Abra a cobertura, prima o botão START e, em seguida, feche a cobertura.

6.5 Encontrar ruturas no fio de laço

As ruturas no fio de laço resultam geralmente de danos físicos causados involuntariamente ao fio, por exemplo, quando se utiliza uma pá para jardinar. Em países onde o solo fica gelado, as pedras pontiagudas que se movem no solo também podem danificar o fio. As ruturas também podem ser causadas por uma tensão excessiva do fio durante a instalação.

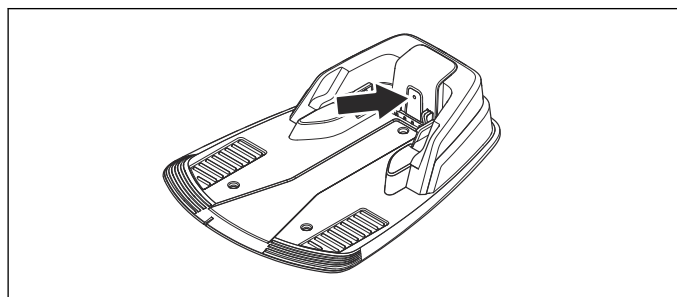
Cortar a relva demasiado curta imediatamente após a instalação pode danificar o isolamento do fio. Os danos no isolamento podem não causar problemas durante algumas semanas ou até meses. Para evitar esta situação, selecione sempre a altura de corte máxima nas primeiras semanas após a instalação e, em seguida, diminua a altura um nível de cada vez, de duas em duas semanas, até alcançar a altura de corte pretendida.

A união defeituosa do fio de laço também pode resultar em problemas nas semanas após a união ter sido efetuada. Uma união defeituosa pode, por exemplo, resultar do facto de o acoplador original não ter sido apertado com força suficiente com um alicate ou de ter sido utilizado um acoplador de menor qualidade que o original. Verifique todas as uniões conhecidas antes de tentar resolver o problema de outra maneira.

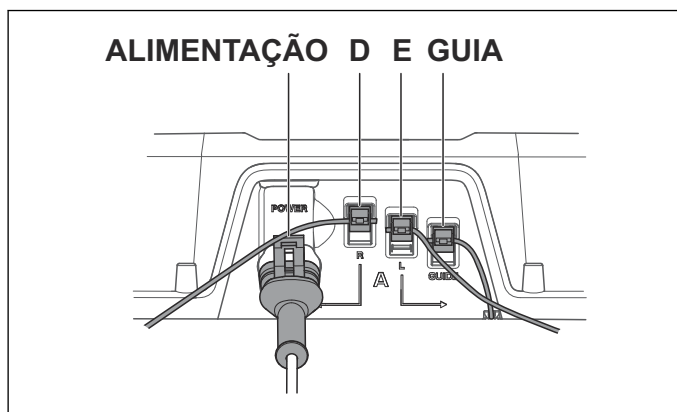
Uma rutura no fio pode ser localizada, repartindo gradualmente a distância do laço onde a rutura pode ter ocorrido até ficar apenas uma secção muito pequena do fio.

O método seguinte não funciona se o *modo ECO* estiver ativado. Certifique-se primeiro de que o *modo ECO* está desativado. Consulte o capítulo *Modo ECO na página 29*.

1. Verifique se a luz indicadora na estação de carga fica azul intermitente, o que indica uma rutura no laço de limite. Consulte o capítulo *Luz indicadora na estação de carga na página 47*.



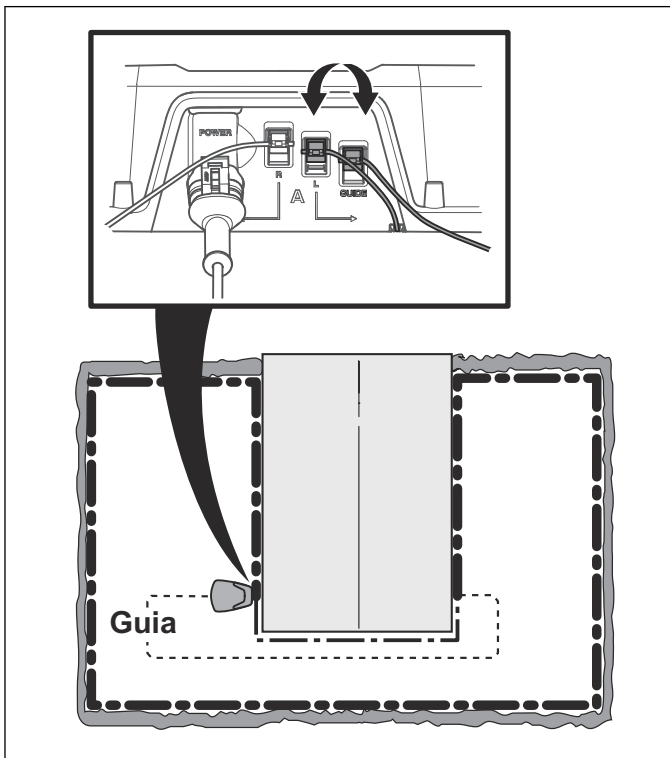
2. Certifique-se de que as ligações do cabo delimitador à estação de carregamento foram efetuadas corretamente e não estão danificadas. Certifique-se de que a luz indicadora na estação de carga continua azul intermitente.



3. Altere as ligações entre o fio de guia e o fio de limite na estação de carga.

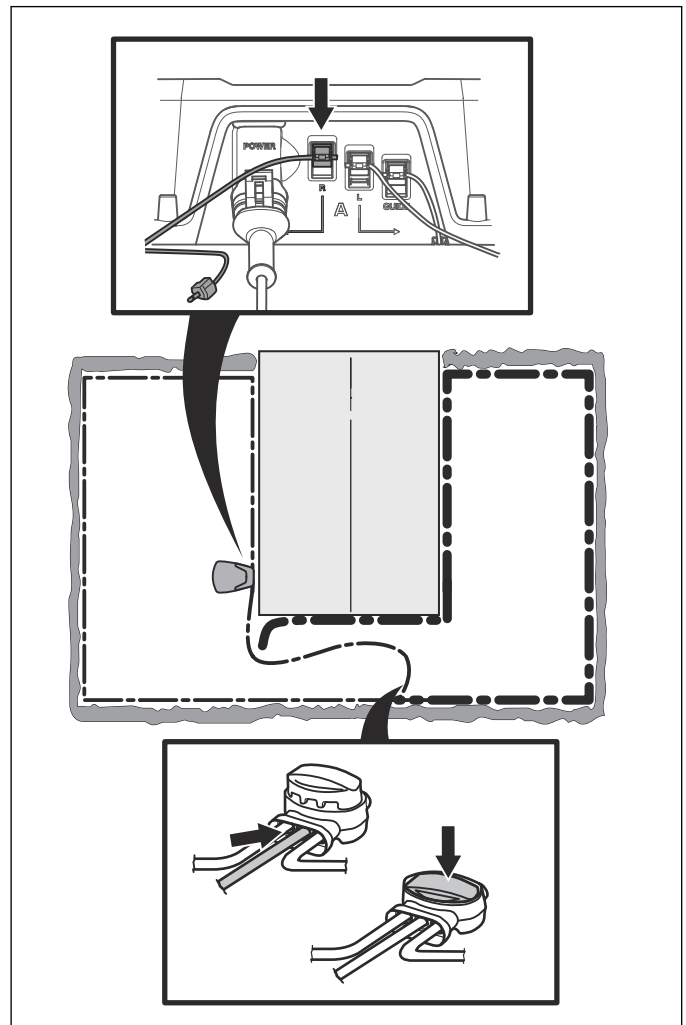
Comece por alternar a ligação L e GUIDE.

Se a luz indicadora estiver acesa com uma luz verde contínua, a rutura está situada algures no cabo delimitador, entre L e o ponto onde o fio de guia é ligado ao cabo delimitador (linha preta larga na imagem).

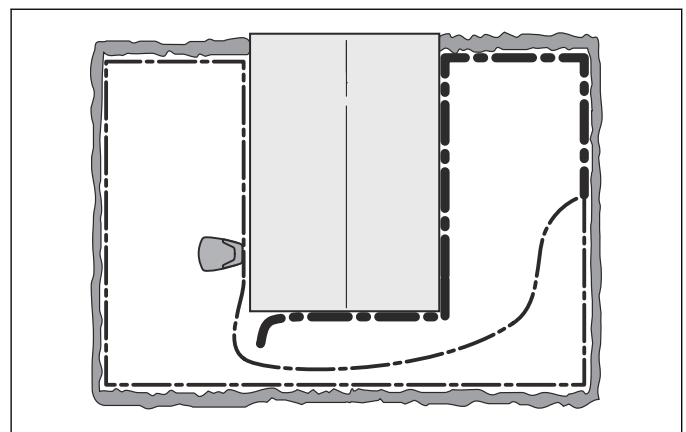


Para corrigir o erro irá necessitar de cabo delimitador, conector(es) e acoplador(es):

- a) Se o cabo delimitador suspeito for curto, então é mais fácil trocar todos os cabos delimitadores entre L e o ponto onde o fio de guia está ligado ao cabo delimitador (linha preta larga).
- b) Se o cabo delimitador suspeito for longo (linha preta larga), então proceda da seguinte forma: Coloque L e GUIDE de volta nas suas posições originais. Em seguida, desligue R. Ligue um novo fio de laço a R. Ligue a outra extremidade deste novo fio de laço no meio da secção do fio suspeito.



Se a luz indicadora ficar verde agora, a rutura situa-se no fio entre a extremidade desligada e o ponto onde o novo fio é ligado (linha preta larga abaixo). Nesse caso, mova a ligação para o novo fio para mais perto da extremidade desligada (aproximadamente a meio da secção de fio onde possivelmente está a rutura) e verifique novamente se a luz indicadora fica verde.

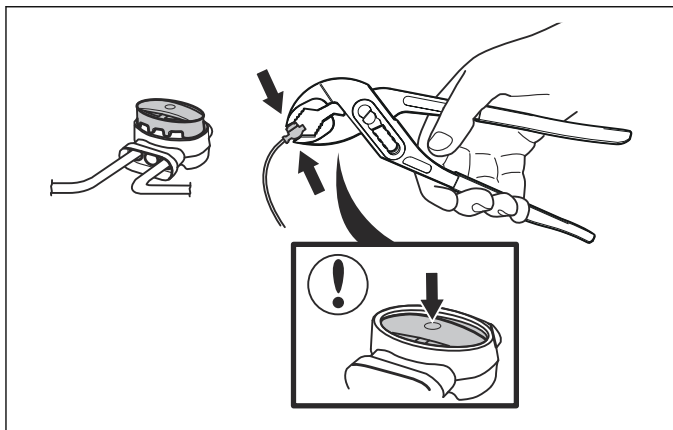


Continue este processo até ficar apenas uma secção muito pequena do fio, representando a diferença entre uma luz verde contínua e uma luz azul intermitente. Em seguida, siga as instruções no passo 5 abaixo.

4. Se a lâmpada indicadora continuar intermitente a azul no passo 3 acima: Volte a colocar L e GUIDE nas respetivas posições originais. Em seguida,

alterne R e GUIDE. Se a lâmpada indicadora estiver com uma luz verde constante, então desligue L e ligue um novo cabo delimitador a L. Ligue a outra extremidade deste fio novo no meio da secção do fio suspeito. Siga a mesma abordagem que em 3 a) e 3 b) acima.

5. Quando encontrar a rutura, a secção danificada deve ser substituída por um fio novo. Utilize sempre acopladores originais.



7 Transporte, armazenamento e eliminação

7.1 Transporte

As baterias de íons de lítio incluídas estão sujeitas aos requisitos da legislação sobre mercadorias perigosas. No âmbito do transporte comercial, por exemplo, realizado por terceiros ou agentes aduaneiros, têm de ser respeitados os requisitos especiais relativos à embalagem e etiquetagem das mercadorias. Consulte um especialista em materiais perigosos para a preparação do item a enviar. Respeite ainda os regulamentos nacionais aplicáveis, provavelmente mais detalhados.

Envolva com fita os contactos abertos e coloque a bateria numa posição em que não seja possível mover-se no interior da embalagem. Garanta sempre a segurança do produto durante o transporte.

7.2 Armazenamento durante o inverno

7.2.1 O robô corta-relva

O robô corta-relva deve ser cuidadosamente limpo antes de ser armazenado durante o inverno. Consulte o capítulo *Limpar o robô corta-relva na página 41*.

Para garantir a vida útil e a funcionalidade da bateria, é importante permitir que o robô corta-relva carregue antes de o guardar durante o inverno. Coloque o robô corta-relva na estação de carregamento com a cobertura aberta até que o ícone de bateria no display mostre que a bateria se encontra completamente carregada. Em seguida, coloque o interruptor principal na posição 0.

Verifique o estado dos componentes sujeitos a desgaste, tais como as lâminas e os rolamentos da roda traseira. Retifique, se necessário, para garantir que o robô corta-relva se encontra em boas condições antes da próxima estação.

Armazene o robô corta-relva na posição vertical sobre as rodas e coloque-o numa área seca e livre de frio intenso, de preferência na embalagem original. Também pode pendurar o robô corta-relva num suporte de parede original da GARDENA. Contacte o seu representante local GARDENA para obter mais informações sobre os suportes de parede disponíveis.



CUIDADO: A bateria tem de ser completamente carregada antes do armazenamento durante o inverno. Caso a bateria não seja completamente carregada, poderá ficar danificada e, em certos casos, ficar inutilizada.

7.2.2 A estação de carregamento

Armazene a estação de carregamento e a fonte de alimentação em espaços interiores. O cabo delimitador e o cabo guia podem ser deixados no solo.

1. Desligue a fonte de alimentação da estação de carregamento.
2. Solte o bloqueio do conector e puxe o conector para fora.

3. Desligue os contactos do cabo delimitador e de guia da estação de carregamento.

As extremidades dos fios têm de ser protegidas da humidade, colocando-as, por exemplo, dentro de um recipiente com massa lubrificante.



CUIDADO: Caso não seja possível armazenar a estação de carga em espaços interiores, esta tem de ficar ligada à rede elétrica, ao fio de limite e aos fios de guia durante todo o inverno.

7.3 Após o armazenamento durante o inverno

Verifique se é necessário efetuar uma limpeza, especialmente nas faixas de carga do corta-relva robótico e da estação de carregamento. Se as faixas de carga estiverem com um aspeto queimado ou revestido, limpe-as utilizando uma lixa de esmeril fina. Verifique também se a hora e a data do corta-relva robótico estão corretas.

7.4 Informação ambiental



O símbolo no robô corta-relva GARDENA indica que este produto não pode ser tratado como lixo doméstico. Em vez disso, deve ser deixado num centro de reciclagem adequado para reciclar os seus componentes eletrónicos e as baterias. A bateria deve ser removida do produto antes de o deitar fora.

Ao garantir que este produto é tratado corretamente, pode ajudar a neutralizar o potencial impacto negativo sobre o meio ambiente e as pessoas, que de outra forma pode resultar da gestão incorreta dos resíduos deste produto.

Para informações mais detalhadas sobre a reciclagem deste produto, contacte o seu município, o serviço de recolha de resíduos domésticos ou a loja onde adquiriu o produto.

7.5 Remoção da bateria para reciclagem

Para remover a bateria do robô corta-relva, consulte *Bateria na página 42*.

8 Especificações técnicas

8.1 Especificações técnicas: R38Li, R40Li, R45Li

Dimensões	R38Li	R40Li	R45Li
Comprimento, cm	58	58	58
Largura, cm	46	46	46
Altura, cm	26	26	26
Peso, kg	7,4	7,4	7,4

Sistema elétrico	R38Li	R40Li	R45Li
Bateria, íões de lítio 18 V/2,1 Ah, n.º de peça	586 57 62-01, 586 57 62-02	586 57 62-01, 586 57 62-02	586 57 62-01, 586 57 62-02
Fonte de alimentação, V/28 V DC	100-240	100-240	100-240
Comprimento do cabo de baixa tensão, m	10	10	10
Consumo médio de energia com utilização máxima	4 kWh/mês numa área de trabalho de 380 m ²	4 kWh/mês numa área de trabalho de 400 m ²	4 kWh/mês numa área de trabalho de 450 m ²
Corrente de carregamento, A CC	1,3	1,3	1,3
Tempo médio de corte, min	65	65	65
Tempo médio de carregamento, min	50	50	50

Antena do cabo delimitador	R38Li	R40Li	R45Li
Banda de frequência de funcionamento, Hz	300-80000	300-80000	300-80000
Alimentação máxima de frequência de rádio, mW a 60 m ¹	<25	<25	<25

Emissões de ruído medidas no ambiente sob a forma de potência sonora ²	R38Li	R40Li	R45Li
Nível de potência sonora medido, dB (A)	56	56	56
Incerteza K dos níveis de emissões de ruído w_{WA} , dB (A)	2	2	2
Nível de potência sonora garantido, dB (A)	58	58	58
Nível de pressão sonora ao nível dos ouvidos do operador, dB (A) ³	45	45	45

Os valores de emissões de ruído declarados estão em conformidade com a norma EN 50636-2-107:2015

¹ Potência de saída máxima ativa para antenas na banda de frequência em que o equipamento de rádio funciona.

² emissões de ruído para as imediações, medidas sob forma de potência sonora (L_{WA}) em conformidade com a diretiva da CE 2000/14/CE. O nível de potência sonora garantido inclui variação na produção e variação no código de teste com 1-3 dB(A).

³ Incerteza dos níveis de pressão sonora K_{pA} , 2-4 dB (A)

A cortar	R38Li	R40Li	R45Li
Sistema de corte	3 lâminas de corte rotativas		
Velocidade do motor da lâmina, rpm	2900	2900	2900
Consumo de energia durante o corte, W +/- 20 %	20	20	20
Altura de corte, cm	2-5	2-5	2-5
Largura de corte, cm	17	17	17
Passagem mais estreita possível, cm	90	90	90
Ângulo máximo da área de corte, %	25	25	25
Ângulo máximo do cabo delimitador, %	15	15	15
Comprimento máximo do cabo delimitador, m	400	400	400
Comprimento máximo do fio guia, m	200	200	200
Capacidade de trabalho, m ² +/- 20%	380	400	450

Classificação IP	R38Li	R40Li	R45Li
Robô corta-relva	IPX4	IPX4	IPX4
estação de carga	IPX1	IPX1	IPX1
Fonte de alimentação	IPX4	IPX4	IPX4

A Husqvarna AB não garante a total compatibilidade entre o robô corta-relva e outros tipos de sistemas sem fios, tais como controlos remotos, transmissores de rádio, anéis de indução magnética, cercas elétricas enterradas para animais ou semelhantes.

8.2 Especificações técnicas: R50Li, R70Li, R80Li

Dimensões	R50Li	R70Li	R80Li
Comprimento, cm	58	58	58
Largura, cm	46	46	46
Altura, cm	26	26	26
Peso, kg	7,4	7,4	7,4

Sistema elétrico	R50Li	R70Li	R80Li
Bateria, iões de lítio 18 V/2,1 Ah, n.º de peça	586 57 62-01, 586 57 62-02	586 57 62-01, 586 57 62-02	586 57 62-01, 586 57 62-02
Fonte de alimentação, V/28 V DC	100-240	100-240	100-240
Comprimento do cabo de baixa tensão, m	10	10	10
Consumo médio de energia com utilização máxima	4 kWh/mês numa área de trabalho de 500 m ²	5 kWh/mês numa área de trabalho de 700 m ²	6 kWh/mês numa área de trabalho de 800 m ²
Corrente de carregamento, A CC	1,3	1,3	1,3
Tempo médio de corte, min	65	65	65
Tempo médio de carregamento, min	50	50	50

Antena do cabo delimitador	R50Li	R70Li	R80Li
Banda de frequência de funcionamento, Hz	300-80000	300-80000	300-80000
Alimentação máxima de frequência de rádio, mW a 60 m ⁴	<25	<25	<25

⁴ Potência de saída máxima ativa para antenas na banda de frequência em que o equipamento de rádio funciona.

Emissões de ruído medidas no ambiente sob a forma de potência sonora⁵	R50Li	R70Li	R80Li
Nível de potência sonora medido, dB (A)	56	58	58
Incerteza K dos níveis de emissões de ruído $_{WA}$, dB (A)	2	2	2
Nível de potência sonora garantido, dB (A)	58	60	60
Nível de pressão sonora ao nível dos ouvidos do operador, dB (A) ⁶	45	47	47

Os valores de emissões de ruído declarados estão em conformidade com a norma EN 50636-2-107:2015

A cortar	R50Li	R70Li	R80Li
Sistema de corte	3 lâminas de corte rotativas		
Velocidade do motor da lâmina, rpm	2900	2900	2900
Consumo de energia durante o corte, W +/- 20 %	20	20	20
Altura de corte, cm	2-5	2-5	2-5
Largura de corte, cm	17	17	17
Passagem mais estreita possível, cm	90	60	60
Ângulo máximo da área de corte, %	25	25	25
Ângulo máximo do cabo delimitador, %	15	15	15
Comprimento máximo do cabo delimitador, m	400	400	400
Comprimento máximo do fio guia, m	200	200	200
Capacidade de trabalho, m ² +/- 20%	500	700	800

Classificação IP	R50Li	R70Li	R80Li
Robô corta-relva	IPX4	IPX4	IPX4
estação de carga	IPX1	IPX1	IPX1
Fonte de alimentação	IPX4	IPX4	IPX4

A Husqvarna AB não garante a total compatibilidade entre o robô corta-relva e outros tipos de sistemas sem fios, tais como controlos remotos, transmissores de rádio, anéis de indução magnética, cercas elétricas enterradas para animais ou semelhantes.

⁵ emissões de ruído para as imediações, medidas sob forma de potência sonora (L_{WA}) em conformidade com a diretiva da CE 2000/14/CE. O nível de potência sonora garantido inclui variação na produção e variação no código de teste com 1-3 dB(A).

⁶ Incerteza dos níveis de pressão sonora K_{pA} , 2-4 dB (A)

9.1 Termos da garantia

A GARDENA garante a funcionalidade deste produto por um período de dois anos (a partir da data de aquisição). A garantia cobre falhas graves relacionadas com os materiais ou com defeitos de fabrico. Dentro do período de garantia, substituímos ou reparamos o produto gratuitamente, desde que sejam cumpridos os seguintes termos:

- O robô corta-relva e a estação de carregamento só podem ser usados em conformidade com as instruções deste Manual do Utilizador. Esta garantia do fabricante não tem influência nas reclamações ao abrigo da garantia existentes do utilizador contra o concessionário/vendedor.
- Os utilizadores ou terceiros não autorizados não devem tentar reparar o produto.

Exemplos de falhas que não estão incluídas na garantia:

- Danos causados por infiltração de água por baixo do robô corta-relva. Normalmente, este dano é causado por sistemas de limpeza ou de rega ou por buracos/covas na área de trabalho, quando se formam poças de água devido à chuva.
- Danos causados por relâmpagos.
- Danos causados por manuseamento ou armazenamento incorretos da bateria.
- Danos causados devido ao uso de uma bateria que não seja uma bateria original GARDENA.
- Danos causados devido à não utilização de peças e acessórios originais GARDENA, tais como lâminas e material de instalação.
- Danos no fio de laço.
- Danos causados pela troca ou alteração não autorizada do produto ou da sua fonte de alimentação.

As lâminas são consideradas descartáveis e não estão cobertas pela garantia.

Se ocorrer um erro no robô corta-relva GARDENA, contacte o representante GARDENA local para obter mais instruções. Tenha o recibo e o número de série do robô corta-relva à mão quando contactar o representante GARDENA local.

10 Declaração CE de conformidade

10.1 Declaração CE de conformidade

A **Husqvarna AB**, SE-561 82 Huskvarna, Suécia, tel: +46-36-146500, declara sob sua inteira responsabilidade que os corta-relva robóticos **GARDENA R38Li, GARDENA R40Li, GARDENA R45Li, GARDENA R50Li, GARDENA R70Li and GARDENA R80Li** com os números de série de 2017, semana 37, e posteriores (o ano e a semana são claramente indicados na etiqueta de tipo, seguidos do número de série) cumprem as disposições constantes na DIRETIVA DO CONSELHO:

- Diretiva “referente a máquinas” **2006/42/CE**.
 - Requisitos específicos dos robôs corta-relva elétricos com bateria **EN 50636-2-107: 2015**
 - Campos eletromagnéticos **EN 62233: 2008**.
- Diretiva relativa à “restrição do uso de determinadas substâncias perigosas” **2011/65/UE**.
- Diretiva **2000/14/CE** “referente a emissões sonoras dos equipamentos para utilização no exterior”. Consulte também a secção *Especificações técnicas na página 53* para obter informações relativamente às emissões de ruído e à largura de corte.

A entidade notificada 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Fyrisborgsgatan 3, SE-754 50 Uppsala, Sweden emitiu um relatório relativo à avaliação de conformidade de acordo com o anexo VI da Diretiva do Conselho de 8 de maio de 2000 “referente a emissões de ruído para o ambiente “2000/14/CE”. O certificado tem o número: 01/901/163 para GARDENA R38Li, GARDENA R40Li, GARDENA R45Li and GARDENA R50L. para GARDENA R70Li and GARDENA R80Li.

- Diretiva **2014/53/UE** “referente ao equipamento de rádio”. Foram respeitadas as seguintes normas:
 - Versão provisória final **303 447 v1.1.1 (2017-06)**

Compatibilidade eletromagnética:

- **ETSI EN 301 489-1 v 2.2.0**

Huskvarna, 2017-09-01



Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

(Representante autorizado da Husqvarna AB e responsável pela documentação técnica.)



Copyright © 2017 Husqvarna. Todos os direitos reservados.

GARDENA e outros nomes de características e produtos são marcas registradas do Husqvarna Group. Todas as medições apresentadas são aproximadas.

www.gardena.com

Instruções originais

1158949-59



2017-09-27